

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan pembahasan mengenai prinsip kerja Pada Robot Pendeteksi Titik Api Berbasis Mikrokontroller. Maka dapat ditarik kesimpulan sebagai berikut :

1. Dalam proses pengiriman pesan, Modem Wavecon M1306B mengalami 2 keadaan yaitu keadaan *Stand Bye* yaitu menunggu instruksi dari *Microcontroller* dan keadaan Kirim SMS jika telah menerima instruksi dari *Microcontroller*.
2. IC MAX232 digunakan sebagai penghubung antara *Microcontroller* dengan Modem Wavecom M1306B.
3. Tegangan pada pin Rx, dan Tx *Microcontroller* pada saat mengirim pesan sebesar +5V
4. Pada IC MAX232, untuk logika 0, tegangan keluarannya berkisar antara +3V sampai +25V. sedangkan untuk logika 1, tegangan keluarannya berkisar antara -3V sampai -25V.

5.2 Saran

Untuk pengembangan sistem lebih lanjut, penulis memberikan saran-saran sebagai berikut :

1. Sebaiknya robot pendeteksi titik api ditambahkan 2 sensor ultrasonic SRF04 lagi, hal ini akan sangat membantu memperlancar pergerakan robot.
2. Pada sensor TPA81 sebaiknya ditambahkan motor servo, agar sensitifitas sensor dapat lebih baik lagi.