

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan perancangan program yang telah dilakukan, maka dapat disimpulkan sebagai berikut :

1. Robot pemindah barang dapat mengirimkan informasi atau perintah apabila *bluetooth* HC-05 dengan *bluetooth RC-Controller* pada *smartphone android* terhubung.
2. Menggunakan bahasa pemrograman BASCOM AVR dan Progisp sebagai downloader program yang dibuat ke mikrokontroler ATMega8535 serta *basic for android* sebagai media kendali gerak robot.
3. Mikrokontroler memberikan perintah kepada *bluetooth* HC-05 dan *bluetooth RC-Controller* yang ada pada *smartphone android* untuk melakukan perintah kendali robot pemindah barang dan kemudian akan menghasilkan keluaran berupa tampilan LCD.
4. Proses pengiriman data berupa perintah kendali dapat diatur didalam program BASCOM AVR dengan command “if” dan “then”.
5. Dalam perancangan program dibutuhkan sebuah diagram alir atau *flowchart* yang akan membantu dalam membuat logika dan urutan program.

5.2 Saran

Dalam laporan akhir ini penulis memberikan beberapa saran yang dapat berguna untuk para pembaca yaitu sebagai berikut :

1. Simulasikan program terlebih dahulu di *Basic Compiler* sebelum di *download*-kan ke mikrokontroler.
2. Komunikasi antara alat dan ponsel berbasis *bluetooth* disarankan menggunakan komunikasi *wifi* sehingga jarak jangkauan komunikasi dapat lebih jauh.
3. Untuk kendali alat, dianjurkan minimal menggunakan Android Jelly Bean versi 4.2 karena telah banyak modifikasi dalam *operator system* tersebut.