

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan dari hasil pengukuran serta pembuatan alat dan rangkaian dapat di simpulkan bahwa :

- pada saat data “a” dikirim melalui PC dengan *bitstream* $D_7D_6D_5D_4D_3D_2D_1D_0 = 01100001$, maka driver L293D yang terletak pada boat akan mengkonversikan menjadi biner $Q_1Q_2Q_3Q_4 = 1001$, sehingga boat bergerak maju.
- pada saat data “b” dikirim melalui PC dengan *bitstream* $D_7D_6D_5D_4D_3D_2D_1D_0 = 01100010$, maka driver L293D yang terletak pada boat akan mengkonversikan menjadi biner $Q_1Q_2Q_3Q_4 = 0110$, sehingga boat bergerak mundur.
- pada saat data “c” dikirim melalui PC dengan *bitstream* $D_7D_6D_5D_4D_3D_2D_1D_0 = 01100011$, maka driver L293D yang terletak pada boat akan mengkonversikan menjadi biner $Q_1Q_2Q_3Q_4 = 1010$, sehingga boat bergerak belok kekiri.
- pada saat data “d” dikirim melalui PC dengan *bitstream* $D_7D_6D_5D_4D_3D_2D_1D_0 = 01100100$, maka driver L293D yang terletak pada boat akan mengkonversikan menjadi biner $Q_1Q_2Q_3Q_4 = 0101$, sehingga boat bergerak belok kekanan.
- Driver L293D menggerakkan boat maju, mundur, belok kekiri, belok kekanan berdasarkan *bitstream* D_1D_0 .

5.2 Saran

Robot ini hanya dapat mengintai di air, maka dari itu harapan penulis kedepannya robot ini dapat berjalan didarat dengan cara memberikan ban pada boat, sehingga robot ini dapat mengintai di air dan didarat.