

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Dari analisa dan pembahsan yang telah di lakukan terdapat beberapa kesimpulan antara lain:

- Robot penggangkut yang di buat pada laporan akhir ini dapat mengangkut beban maximal sebesar 5 kg, dengan keepatan nilai rpm sebesar 80 rpm.
- Pada robot penggangkut yang menggunakan motor DC tipe PG-28, perputaran yang sesuai untuk mengikuti pengguna adalah 80 RPM (*Rotation Per Minute*), dengan hanya menggunakan 10 % kinerja dari motor.

5.2 Saran

Adapun saran agar alat tampak lebih sempurna antarlain sebagai berikut:

- perlu adanya pembaharuan sensor kamera pada robot sebagai sensor utama. Agar mendeteksi suatu objek lebih akurat.
- Torsi motor harusnya lebih besar agar dapat membawa barang yang lebih besar.