

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Dari hasil dan pembahasan dapat diambil beberapa kesimpulan, yaitu:

1. Nilai ADC sensor garis ketika berada di permukaan hitam dan putih yang berbeda jauh dari nilai tengah (511.5) akan memudahkan robot dalam menentukan logika 0 dan 1, sehingga robot akan mengikuti jalur hitam yang berlogika 1.
2. Nilai PWM motor kanan dan kiri yang berbeda menyebabkan pergerakan robot yang berbeda, seperti PWM motor kanan lebih besar dari motor kiri maka robot akan berbelok ke kiri, dan PWM motor kiri lebih besar dari motor kanan maka robot akan berbelok ke kanan.

5.2 Saran

Beberapa saran berdasarkan pembahasan, yaitu:

1. Sebaiknya lengan motor servo diganti dengan bahan yang lebih kuat dan lebih tinggi agar motor servo bisa lebih kuat mengangkat beban berat dan bak sampah bisa diangkat lebih tinggi untuk memudahkan dalam mengangkat dan meletakkan bak sampah.
2. Saat pemrograman, dalam menentukan angka pada nilai baca sensor tidak boleh terlalu besar karena nilai tersebut mempengaruhi kecepatan motor DC, sedangkan kecepatan motor DC maksimal adalah 255.