

BAB 5

Kesimpulan dan Saran

5.1 KESIMPULAN

Pengujian untuk mengetahui nilai cahaya matahari dengan alat luxmeter dan untuk mengetahui daya yang dihasilkan pada saat robot bergerak berbeda digunakan alat ukur multimeter.

Pengujian robot membaca pergerakan lurus dengan nilai lux yang berbeda didapatkan arus dan tegangan rata rata tertinggi yaitu 1,08 A dan 17,7 V. Pengujian robot membaca pergerakan belok kanan dengan nilai lux yang juga berbeda didapatkan arus dan tegangan rata rata tertinggi yaitu 1,6 A dan 17,7 V. Pengujian terakhir dilakukan pada saat robot berjalan belok kiri dengan nilai lux yang berbeda didapatkan arus dan tegangan rata rata tertinggi yaitu 1,6 A dan 17,8 A.

Diketahui pengujian dilakukan dengan nilai 68900 lux dengan pergerakan robot, yaitu kondisi jalan lurus, belok kanan, dan belok kiri, dengan hasil data pengujian saat pencahayaan sinar matahari pada nilai tertinggi sangat mempengaruhi daya yang diserap oleh sel surya untuk menjalankan robot line follower.

5.2 SARAN

1. Monitoring bisa dilakukan dengan smartphone dan dilengkapi remote kontrol agar robot berjalan lebih bias diatur
2. Untuk mendapat bentuk mekanik yang lebih aerodinamis dapat gunakan sel surya yang jenis fleksibel sehingga dapat dibentuk sesuai keinginan.