

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Dari hasil perancangan robot beroda dengan modul *Easy Voice Recognition*, dapat diambil kesimpulan sebagai berikut:

1. Robot beroda dengan modul *Easy Voice Recognition* dapat dikendalikan dengan pengucapan perintah suara berupa “Go” dengan kondisi robot akan maju, perintah suara berupa “Back” dengan kondisi robot akan mundur, perintah suara berupa “Stop” dengan kondisi robot akan berhenti. Sehingga pengaturan kendali robot mudah untuk digunakan.
2. Modul suara *Easy Voice Recognition* efektif menerima perintah suara dari jarak dekat 1-10 cm dengan tingkat keberhasilan hingga 80% dan pada jarak 20-30 cm tingkat keberhasilan rendah hingga 30%.
3. Tingkat kebisingan pada proses percobaan robot sangat menentukan keberhasilan, saat tingkat kebisingan rendah 10-20 Db maka mikrofon *Easy Voice Recognition* lebih mudah mengenali perintah suara. Saat tingkat kebisingan tinggi 50-60 dB maka mikrofon *Easy Voice Recognition* lebih susah mengenali perintah suara.

5.2 Saran

1. Peengujian robot beroda dengan modul *Easy Voice Recognition* harus dilakukan ditempat yang tenang, dengan kebisingan rendah 10-20 dB sehingga robot dapat menerima perintah lebih optimal.
2. Perancangan robot beroda dengan modul *Easy Voice Recognition* dapat dikembangkan dengan lebih banyak perintah seperti belok kekanan dan ke kiri, hingga perintah robot dapat terbang.