

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Adapun beberapa kesimpulan yang terdapat pada laporan akhir ini, diantaranya:

1. Pada robot pengantar tamu berbasis *line follower*, arah putaran motor DC ditentukan oleh input sensor *Proximity*.
2. Untuk Mendapatkan output yang stabil diperlukan tegangan 12 Volt untuk supply motor dc. Sedangkan untuk input supply diberi tegangan sebesar 5 volt.
3. *Driver* Motor DC L293D mengalami penurunan tegangan ketika dibebani oleh motor DC.
4. Tegangan yang masuk ke motor DC harus stabil sebesar 12 V, karena hal ini akan mempengaruhi kecepatan dari motor DC tersebut. Untuk mengatur tegangan yang masuk ke motor DC yaitu dengan cara mengatur nilai PWM yang terdapat di program Bascom AVR.

#### **5.2 Saran**

Adapun saran yang dapat penulis berikan adalah sebagai berikut :

1. Dalam menggunakan Motor DC diperlukan supply tegangan yang tepat. Karena hal-hal tersebut dapat mempengaruhi kinerja motor.
2. Untuk pengembangan Robot ini diperlukan motor dan *Driver* yang lebih besar, apabila nantinya akan membawa koper tamu pada hotel dengan beban 10 kilogram, Hal ini perlu dilakukan agar robot dapat bekerja dengan baik dalam mengantar tamu pada Hotel.

# LAMPIRAN