

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan hasil perancangan dan hasil analisa yang dilakukan pada “Rancangan Robot *Quadpod* Menggunakan Sensor Jarak Berbasis Mikrokontroller” maka penulis dapat menarik kesimpulan bahwa :

1. Pada laporan akhir ini diketahui bahwa sensor ultrasonik HCSR-04 dapat bekerja dengan baik dan jika sensor semakin dekat mendeteksi objek maka pantulan gelombang sensor akan semakin cepat.
2. Jika sensor kanan mendeteksi objek dengan pada jarak 80 cm maka robot akan belok ke kanan, kemudian jika sensor kiri mendeteksi objek pada jarak 80 cm maka robot akan belok ke kiri dan jika sensor depan mendeteksi objek pada jarak 80 cm maka robot akan menjadi bola.

#### **5.2 Saran**

Dari pembuatan Laporan Akhir ini saran yang dapat diberikan oleh penulis adalah sebagai berikut :

1. Usahakan alat ini tidak digunakan dalam area yang banyak objek dikarenakan robot akan berhenti atau menjadi bola.
2. Alat ini seharusnya menggunakan Motor Servo HS645MG untuk meningkatkan kemampuan kaki dari robot *quadpod* dan Alat ini seharusnya menggunakan horn alumunium dan bracket servo alumunium untuk meningkatkan kemampuan kaki dari robot *quadpod*.