

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 5.1 Kesimpulan

Berdasarkan pengujian yang telah dilakukan, maka dapat disimpulkan bahwa :

1. Pada *Mobile Robot Omni Wheel* berhasil dilakukan dan berjalan dengan baik.
2. *Mobile Robot Omni Wheel* ini menggunakan WPT (*Wi-fi Position Techniques*).
3. Semakin dekat jarak titik sumber wi-fi ke posisi robot maka semakin besar nilai dBm nya dan jarak dari kekuatan sinyalnya semakin mengecil dari titik sumber wi-fi.
4. Semakin jauh titik sumber wi-fi ke posisi robot maka semakin kecil pula nilai dBm nya dan jarak dari kekuatan sinyalnya semakin membesar dari titik sumber wi-fi.

#### 5.2 Saran

Saran yang dapat diambil dari tugas akhir ini adalah untuk kedepannya dapat menghasilkan kekuatan sinyal yang lebih akurat lagi bukan hanya di ruang *indoor* akan tetapi diruang *outdoor* juga.