

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pembahasan dan analisa yang ada, maka dapat ditarik kesimpulan sebagai berikut.

1. Jarak maksimal pada wireless robot HBE-RoboCar-Vision terhadap serial komunikasi yang tersambung pada kabel USB komputer hanya berjarak 6 meter.
2. Jika motor servo pada camera tidak membentuk sudut 90° , robot tidak mendeteksi garis tepi dengan baik.
3. Terdapat tiga proses output pada kamera robot HBE-RoboCar-Vision yang dihasilkan, yaitu pada penakapan gambar pada kamera camera_Line_Tracer,EDGE dan yang terakhir ialah Lineout.
4. Nilai angle atau sudut untuk pergerakan robot yang diperoleh yaitu 0° untuk gerak maju kedepan, 12° untuk bergerak ke kanan dan posisi angle 31° untuk bergerak ke kiri.

5.2 Saran

Untuk hasil yang lebih baik dalam penelitian selanjutnya, terdapat beberapa saran yang dapat dipertimangkan oleh pembaca adalah sebagai berikut.

1. Sebelum melakukan uji coba baiknya dicek terlebih dahulu keadaan robot.
2. Untuk penelitian selanjutnya dapat menggunakan metode lain.
3. Untuk pembahasan yang lebih sempurna dapat menggunakan sensor lain yang terdapat pada robot.