

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Dari hasil pengukuran, pengujian serta analisa dapat ditarik kesimpulan bahwa:

1. Pengoperasian *spherical* robot menggunakan aplikasi *bylnk* pada android/iOS yang ditransfer melalui Wi-Fi ke mikrokontroler wemos D1 mini kemudian diteruskan ke motor *driver* dan motor akan bergerak.
2. Ketika pin D0, dan D4 pada wemos D1 mini bernilai biner 1, *driver* mengaktifkan *input* 1 dan *input* 3 motor DC sehingga *spherical* robot bergerak maju. Ketika pin D1 pada wemos D1 mini akan bernilai biner 1, pin D1, *driver* mengaktifkan *input* 4 motor DC sehingga *spherical* robot bergerak mundur. Ketika pin D1 dan D2 pada Wemos D1 Mini akan bernilai biner 1, *driver* mengaktifkan *input* 2 dan *input* 4 motor DC sehingga *spherical* robot bergerak ke kanan. Saat pin D4 pada wemos D1 mini bernilai biner 1, *driver* motor mengaktifkan *input* 3 dan 4 motor DC sehingga *spherical* robot bergerak ke kiri.
3. Kecepatan robot *spherical* dapat diatur melalui program ataupun menambahkan beban pada robot *spherical* dan menerapkan prinsip *counter weight* (pemberat dititik tengah) agar robot dapat seimbang dan berjalan dengan baik,

5.2 Saran

Sebaiknya dalam pemasangan mekanik dari badan robot *spherical* dibuat sesuai dengan ukuran dari diameter bola akrilik supaya gerak bola dapat berjalan dengan baik selain itu juga menggunakan pemberat pada posisi *counter* (tengah) agar robot dapat seimbang.