

## **BAB V PENUTUP**

### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan pembahasan pada bab sebelumnya, dapat ditarik kesimpulan sebagai berikut :

1. Pengaturan kecepatan Motor B dan C berdasarkan nilai RLI yang ditangkap oleh sensor.
2. Nilai kecepatan Motor B dan C diperoleh dari hasil perhitungan menggunakan rumus yang telah ditentukan dengan nilai RLI sebagai masukannya.
3. RLI memiliki perbedaan nilai pada setiap permukaan yang dideteksi dan mengakibatkan perubahan nilai kecepatan Motor B dan C.
4. Motor akan berhenti atau berputar disebabkan sensor mendeteksi adanya pot atau tidak dalam jarak tertentu.

### **5.2 Saran**

Untuk pengembangan lebih lanjut sebagai penyempurnaan robot LEGO Mindstorms EV3 *line follower* penyiram tanaman, saran yang dapat diberikan adalah :

1. Robot LEGO Mindstorms EV3 *line follower* penyiram tanaman belum mampu mengikuti jalur dengan tikungan tajam, untuk itu diharapkan adanya pengembangan dalam memodifikasi program.
2. Jumlah pot dan warna yang digunakan masih terbilang sedikit. Ada baiknya dilakukan penambahan jumlah pot dan warna yang dapat dideteksi oleh sensor pada robot LEGO Mindstorms EV3 *line follower* penyiram tanaman.