

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Dari pembahasan diatas, kesimpulan yang dapat diambil dari penulis adalah :

1. Alat ini menggunakan Robot Lego Mindstroms EV3 berdasarkan infrared. Infrared berfungsi sebagai pendeteksi mobil di tempat parkir kosong.
2. Lego Mindstroms EV3 Home Edition merupakan aplikasi yang berfungsi sebagai software.
3. Berdasarkan 5 percobaan sebelumnya percobaan 1, 2, 3, dan 4 robot mendeteksi tempat parkir kosong berdasarkan infrared. Dan percobaan 5 tidak berhasil karena tidak ada tempat parkir kosong.

#### **5.2 Saran**

Dari rancang bangun yang telah dibuat, maka saran dari penulis kepada pembaca adalah :

1. Dalam program robot sebaiknya menambahkan *line follower* agar robot dapat bergerak dengan mengikuti garis sehingga pergerakan robot akan menjadi lebih baik.
2. Menambahkan kamera pada robot agar dapat dilihat melalui monitor pergerakan robot tersebut dari jarak jauh.