

BAB V

PENUTUP

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan pengujian yang telah dilakukan dapat ditarik kesimpulan bahwa:

1. Metode *fuzzy logic* dinilai cukup baik dalam melakukan tugasnya untuk mengenali ruangan.
2. Beberapa penyebab kegagalan pengenalan ruangan adalah disebabkan posisi robot yang tidak lurus berakibat pada tidak tepatnya pembacaan nilai sensor ultrasonik serta tidak terbacanya garis putih oleh sensor warna.
3. Dalam 5 kali percobaan robot untuk mengenali ruangan, tingkat keberhasilan pembacaan pada ruangan 1 sebesar 100% sedangkan pembacaan pada ruangan 2 sebesar 40%.

5.2. Saran

1. Pembuatan mekanik robot dapat dibangun dengan menggunakan bahan yang lebih kuat.
2. Ganti servo lama dengan yang baru sehingga robot dapat bergerak secara optimal.
3. Gunakan *creeping gait* agar pergerakan robot lebih stabil.