

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

1. Alat yang dibuat ialah, berupa robot yang dapat mengambil gambar dan mentransmisikan hasil pengambilan gambar tersebut, melalui transmisi wireless, dengan menggunakan bantuan media penampil gambar pada PC/Leptop.
2. Pergerakan robot dikendalikan secara penuh oleh pengguna (user) melalui remot robot, sebagai pusat pengontrolan pergerakan robot pada saat bekerja, dengan menggunakan media transmisi wireless sebagai komunikasi antara robot dan pengguna.
3. Robot dilengkapi dengan beberapa sistem pengaman untuk menghindari hal-hal yang tidak diinginkan pada saat robot bekerja. diantaranya sensor tabrak (berupa switch), yang berfungsi sebagai pengaman disemua sisi robot yang berfungsi sebagai indikator jika robot mendapat rintangan pada saat berjalan, selain itu juga robot memiliki sistem pengaman mekanik penggerak kamera pada saat melihat obyek yang berfungsi sebagai pengaman mekanik pada saat melebihi ambang batas perputaran yang telah ditentukan sebelumnya dan juga dapat menghindari terjadinya kerusakan

5.2 Saran

Pembuatan robot masi terasa, adanya beberapa kekurangan-kekurangan dalam hal perancangan dan pembuatan robot, sehingga tidak menuntut kemungkinan adanya pengembangan-pengembangan yang dilakukan pada penelitian selanjutnya yang ingin merancang dan membuat sebuah robot, berikut beberapa saran dari penulis yang dapat dijadikan pertimbangan diantaranya :

1. Pengembangan pada robot, dimana robot tidak hanya dilengkapi dengan kamera, melainkan robot dapat dilengkapi dengan sistem mekanik tambahan yang berupa sebuah sistem mekanik yang dapat mengangkat sebuah benda atau obyek dengan memanfaatkan kamera sebagai alat penglihatan robot.
2. Pengontrolan robot dapat dikembangkan dengan sebuah sistem pengontrolan robot menggunakan PC/Leptop, dimana PC/Leptop tidak hanya menjadi media penerima gambar yang ditransmisikan oleh robot, melainkan PC/Leptop dapat dijadikan pusat pengontrolan robot, sehingga segala eksekusi pengontrolan robot lebih efisien tanpa menggunakan remot.
3. Robot dapat dilengkapi dengan sensor, dimana sensor tabrak yang pada mulanya menggunakan switch, dapat diganti dengan menggunakan sensor jarak yang memilki akurasi yang baik pada pendeteksian jarak sehingga robot dapat mengetahui sejak dini apabila ada sebuah rintangan pada sisiya tanpa harus menuntuk rintangan tersebut