

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1. KESIMPULAN**

Berdasarkan hasil perencanaan, pembuatan, pengukuran dan pengujian alat pada bab sebelumnya, dapat diambil kesimpulan sebagai berikut:

- Sensor dinding dapat bekerja dengan baik dan ketelitiannya dapat diatur dengan mudah (Tabel 4.1)
- Sensor UV Tron bekerja dengan baik (Tabel 4.2)
- Robot dapat menggunakan teknik mengikuti dinding sebelah kanan dengan baik (Hasil Pengujian)
- Waktu yang di butuhkan robot untuk mencapai ruangan-ruangan yang dilewati stabil.

#### **5.2. SARAN-SARAN**

Untuk penggunaan dan pengembangan lebih lanjut, dapat disarankan sebagai berikut:

- Robot mampu menggunakan teknik mengikuti dinding sebelah kiri dan teknik mengikuti dinding sebelah kanan secara bergantian
- Pemilihan motor penggerak sangat menentukan dalam hal kecepatan robot
- Perlu penambahan sensor dinding lagi agar pada saat berbelok hampir 180 derajat robot tidak menyentuh dinding.

## **DAFTAR PUSTAKA**

## DAFTAR PUSTAKA

1. Ibrahim, KF., 1986, Pengantar Sistem Elektronika, PT. Multi Media, Jakarta.
2. Coughlin, Robert F.&Frederick F. Driscoll,1994, Penguat Operasional dan Rangkaian Terpadu Linear: Edisi Kedua, Erlangga, Jakarta.
3. Patrick, D.R., dan S.W. Fardo., 1996, Rotating Electrical Machines & Power Systems, (2<sup>nd</sup> ed.), 700 Indian Trail Lilburn : The fairmont Press inc.
4. Malvino, Albert Paul, Ph.D, 1985, Prinsip-Prinsip Elektronika : Edisi Ketiga, Erlangga, Jakarta.
5. Green, DC.,1987, Pedoman Elektronika 1, PT. Multi Media, Jakarta
6. Fay, R. Pickup, C. Braithwaite, J. Hall, 1988, PengantarIlmu Teknik Elektronika, Jakarta : P.T. Elex Media Komputindo.
7. <http://www.parex.org/weblog.archive/000019.html>
8. \_\_\_\_\_, Microcontroller AT89S51 Data Sheet, Atmel.
9. \_\_\_\_\_, UV Tron Driving Circuit Datasheet, Hamamatsu
10. Buku panduan Kontes Robot Cerdas Indonesia 2005