

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, (2nd 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