

BAB VI

PENUTUP

6.1 KESIMPULAN

Berdasarkan hasil dari implementasi dan pengujian prototipe robot *line follower* pengantar makanan maka penulis mengambil kesimpulan sebagai berikut:

1. Setelah dilakukan pengujian dan pengoperasian, robot ini mampu mengantarkan makanan ke meja yang telah ditentukan dari *home base*.
2. Dari hasil pengujian, robot berhasil mengantarkan makanan menuju ke meja pelanggan sesuai dengan meja yang telah ditentukan, dalam waktu tempuh saat berangkat dan kembali ke *home base* yang bervariasi.

6.2 SARAN

Berikut beberapa saran yang penulis berikan untuk pengembangan lebih lanjut dari penelitian ini:

1. Robot pengantar makanan sebaiknya dilengkapi dengan sensor jarak sebagai pendeteksi halangan jika ada orang yang lewat dalam pengantaran makanan.
2. Robot pengantar makanan sebaiknya menggunakan algoritma lain seperti algoritma PID (*Propositional Integral Derivativ*) atau jaringan syaraf tiruan.
3. Alur *mapping* sebaiknya dibuat seperti alur dirumah makan.

4. *Input device* yang digunakan tidak hanya dari *pushbutton*, tetapi juga dapat dikembangkan dengan menggunakan *mobile phone* melalui media *bluetooth*.