

BAB V

PENUTUP

Setelah melakukan perancangan baik mekanik, hardware maupun software dengan menggunakan bahasa BASCOM AVR serta melakukan ujicoba alat dan sistem kemudian proses analisis maka dapat diambil kesimpulan sebagai berikut :

5.1 Kesimpulan

Dari beberapa tahap perancangan, pembuatan dan pengujian yang telah dilakukan dapat diambil kesimpulan antara lain :

1. Mekanik dapat bekerja sesuai fungsi dan kepresisian yang dinilai sangat rapi sehingga tidak terlalu banyak mengalami modifikasi.
2. Sudut dan kemiringan dari peletakan sensor cahaya sangat berpengaruh terhadap gerak robot
3. Faktor yang dapat mengurangi kestabilan robot saat bergerak:
 - a) Landasan jalan robot yang licin mengurangi kecepatan laju robot.
 - b) Letak roda robot yang tidak presisi akan mengurangi kestabilan gerak robot.
 - c) Terkikisnya gear pada motor akan mempengaruhi kecepatan gerak robot.
 - d) Intensitas cahaya yang redup akan susah ditangkap oleh sensor

5.2 Saran

Dalam pembuatan Robot Pengikut Cahaya Berbasis Mikrokontroler ATtiny 2313 masih ada kekurangan yang harus diperbaiki, diantaranya:

1. Gunakan sumber listrik yang dapat di recharge kembali agar tidak boros biaya.
2. Software yang harus selalu diupgrade sesuai dengan keinginan dari pengguna.

