

BAB V

PENUTUP

5.1 KESIMPULAN

Dari uraian serta pembahasan keseluruhan materi pada bab-bab sebelumnya dapat diambil kesimpulan sebagai berikut :

1. Mikrokontroler AT89S52 dapat digunakan sebagai pengendali Robot Pengikut Garis dengan baik.
2. Dalam pemasangan sistem elektronis dan mekanis membutuhkan tingkat ketelitian dan presisi yang tinggi agar robot dapat berjalan dengan lancar.

5.2 SARAN

Adapun saran yang dapat diajukan guna untuk mengembangkan dari Robot Pengikut Garis yang telah dibuat yaitu :

1. Pengembangan Robot Pengikut Garis yang dapat melewati rintangan.
2. Pengembangan dalam aspek sensor, yaitu menggunakan lebih dari satu jenis sensor agar Robot lebih halus dalam pergerakannya.