

BAB V

PENUTUP

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan dari hasil evaluasi dan pengujian yang sudah dilakukan dalam Sistem Parkir Robot Otomastis Menggunakan Agv sehingga dapat dibuat beberapa kesimpulan sebagai berikut:

1. Robot mampu menentukan tempat parkir yang dituju dengan menggunakan informasi yang didapat dari kartu RFID.
2. Robot mampu menuju titik tujuan dengan cara menggunakan sistem counter dari sensor photodiode.
3. Dari hasil pengujian keseluruhan sistem robot dapat berhasil mengeksekusi 18 kali dan gagal mengeksekusi 14 kali, kegagalan eksekusi robot yang masih sangat besar dikarenakan faktor respon motor yang tidak sama.

5.2. Saran

Agar pada penelitian selanjutnya sistem ini dapat dikembangkan lebih baik lagi, maka penulis memberikan saran sebagai berikut:

1. Untuk kedepannya sistem pengontrolan motor bisa menggunakan metode PID, metode fuzzy, gein scheduling, atau adaptif control agar robot bisa benar-benar berjalan dengan lurus.
2. Untuk kedepannya perancangan mekanik robot diharapkan lebih presisi karena hal tersebut bisa berefek ke jalannya robot.

3. *Mobil Robot* ini dapat dikembangkan dalam sisi pemetaan yang lebih baik lalu robot nya ditambah satu lagi dan kedua robot bisa saling berkomunikasi agar tidak terjadi tabrakan antar robot pada saat memarkirkan mobil.
4. Untuk kedepannya robot bisa ditambahkan Bluetooth atau xbee pro sebagai alat komunikasi antar robot.

