BAB VI

PENUTUP

6.1 Kesimpulan

Adapun kesimpulan dalam kerja praktek ini adalah :

- Sensor *photodioda* dapat digunakan untuk mendeteksi garis yang berwarna putih dan berwarna hijau.
- Kegagalan dari sensor *rotary encoder* disebabkan oleh beberapa faktor diantaranya jalan robot yang tidak lurus dan kelebihan dan kekurangan jumlah counter dalam membaca pulse *rotary encoder*.
- Sensor *limit switch* dapat digunakan untuk membatasi gerakan robot dengan memberi tekanan pada bagian depan *limith switch*.
- Rangkaian motor *driver* bisa digunakan untuk mengatur kecepatan motor DC.
- Rangkaian relay bisa digunakan untuk mengaktifkan motor DC yang ingin diputar.
- IC *Decoder* 74LS138 dapat digunakan untuk memilih *output* yang diinginkan dengan memberi inputan berupa nilai biner sesuai dengan tabel kebenaran.
- Rangkaian *minimum system* mikrokontroler adalah rangkaian yang digunakan supaya program bisa diload ke IC ATMega8535.

6.2 Saran

STIKOM SURABAYA

Adapun saran dari penulis adalah ketika ingin mengetahui jarak sebaiknya counter dari sensor *rotary encoder* di display ke LCD sehingga jumlah *pulse* dari *rotary encoder* dapat dilihat langsung.

STIKOM SURABAYA