

BAB V

PENUTUP

Berdasarkan pengujian pada perangkat keras dan perangkat lunak yang dipergunakan dalam tugas akhir ini, maka dapat diambil kesimpulan dan saran-saran dari hasil yang diperoleh.

5.1. Kesimpulan

Setelah melakukan penelitian ini, penulis mengambil kesimpulan sebagai berikut:

1. Motor servo yang diberi nilai masukan pwm 5,10,12,18, dan 20, dapat bergerak sesuai dengan ketentuan.
2. Program robot quadropod yang dibuat mampu mengendalikan pergerakan robot.
3. Algoritma fuzzy yang dibuat mampu mengambil keputusan terhadap jarak, sehingga kecepatan langkah kaki robot bisa diatur, apabila robot semakin mendekati halangan maka akan semakin pelan pula kecepatan langkah kaki robot tersebut.

5.2. Saran

Sebagai pengembangan dari penelitian yang telah dilakukan, penulis memberikan saran sebagai berikut:

1. Menggunakan sistem pergerakan 3 DOF (Degree Of Freedom) untuk memperhalus gerakan kaki robot.

2. Penambahan jumlah motor sehingga robot dapat berjalan dengan beberapa variasi gerakkan.
3. Peningkatan sensor baik penambahan jumlah sensor yang digunakan atau mengimplementasikan *webcam* pada robot sehingga robot dapat melakukan tugas yang lebih kompleks.

STIKOM SURABAYA