

## BAB V

### PENUTUP

#### 5.1 Simpulan

Adapun kesimpulan utama dari Tugas Akhir ini adalah sebagai berikut :

1. Penelitian ini dapat membuat *Automatic mobile robot* dengan menggunakan data kamera sebagai pengambil gambar lintasan, Data lintasan yang dapat ditangkap oleh kamera kemudian diolah dengan pengolahan citra, hasil gambar dari kamera digunakan menjadi inputan.
2. Peneliti dapat merancang sistem pengendali robot agar *mobile robot* tetap berada dilintasan. Dengan memanfaatkan pengolahan citra, robot dapat merespon input dari kamera dan apabila hasil dari pengolahan input menunjukan *mobile robot* tidak berada di tengah lintasan maka motor akan merespon hingga *mobile robot* berada di tengah lintasan. Sehingga, *mobile robot* dapat menyelesaikan lintasan sepanjang 16 meter, dalam waktu tempuh rata-rata 2 menit 20 detik.

#### 5.2 Saran

Sebagai pengembangan dari penelitian yang dilakukan, berikut adalah saran dari penulis :

1. *Mobile robot* ini dapat dikembangkan untuk menghadapi jalan dengan adanya persimpangan dan rintangan didepannya.
2. Dapat dikembangkan suatu sistem atau metode yang dapat memastikan seluruh bagian robot tidak keluar dari jalan.

3. *Mobile robot* ini dapat dikembangkan untuk diimplementasikan pada mobil. Sehingga kendali mobil dapat dilakukan secara otomatis.

STIKOM SURABAYA