

BAB V

PENUTUP

5.1 Simpulan

1. Pemanfaatan sensor *accelerometer* pada telepon genggam berbasis android sebagai kendali *mobile robot* sudah berhasil diimplementasikan dengan adanya kendala. Kendala tersebut adalah pembacaan sensor yang kurang akurat dari telepon genggam. Hal tersebut diatasi dengan memberikan batasan nilai sebelum kecepatan robot omni berubah.
2. Aplikasi di telepon genggam berbasis android untuk menggerakkan robot omni sudah berhasil dibuat.
3. Aplikasi di robot omni untuk mengirimkan gambar yang diterima oleh kamera robot omni berhasil dibuat dengan adanya kendala di sisi penerimaan, yaitu lamanya telepon genggam untuk memproses penampilan gambar di layar yang mengakibatkan adanya *delay*.
4. Protokol komunikasi antara telepon genggam dengan *mobile robot* sudah dibuat dan diimplementasikan.

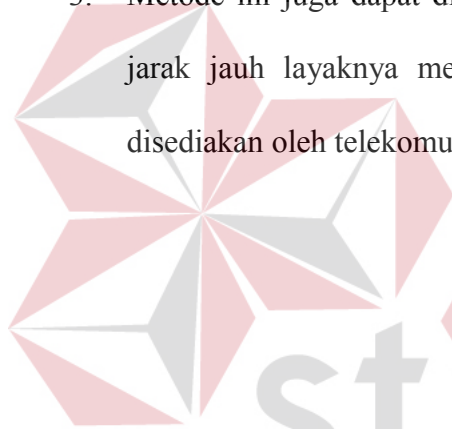
5.2 Saran

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

1. Metode ini dapat dikembangkan untuk menggerakkan mobil. Jadi nantinya dapat mengendalikan mobil dari jarak jauh seperti pada film James Bond.

Untuk mengimplementasikan metode ini, jelas menggunakan jaringan telekomunikasi, tetapi metode yang digunakan tetap sama persis, yaitu berbasis TCP/IP.

2. Metode ini dapat diimplementasikan dalam bidang militer, yaitu mnggerakkan suatu *mobile robot* untuk masuk dan melihat apa saja yang berada di dalam suatu ruangan sebelum proses eksekusi selanjutnya. Bisa diimplementasikan baik melalui WiFi maupun jaringan telekomunikasi.
3. Metode ini juga dapat digunakan untuk mengendalikan senjata tempur dari jarak jauh layaknya memainkan suatu permainan melalui jaringan yang disediakan oleh telekomunikasi.



INSTITUT BISNIS
& INFORMATIKA
stikom
SURABAYA