

BAB 5

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Kesimpulan yang didapat dari penelitian sistem pemetaan ruangan menggunakan metode ORB-SLAM2 pada robot ikon Unikom adalah sebagai berikut:

1. Sistem yang dibangun mampu memberikan kemampuan robot ikon Unikom dalam memetakan ruangan dengan baik pada kondisi ketinggian objek diatas 60 cm, cahaya yang terang(nilai lux \geq 45) dan dengan kecepatan robot dibawah 4 km/jam.
2. Sistem yang dibangun mampu memberikan kemampuan robot ikon Unikom dalam melokalisasi posisinya pada suatu ruangan beserta jalur yang telah dilalui oleh robot dengan baik.

5.2 Saran

Setelah penelitian sistem pemetaan ruangan menggunakan metode ORB-SLAM2 pada robot ikon Unikom dilakukan, terdapat beberapa kekurangan. Untuk memperbaiki serta mengembangkan sistem pada penelitian selanjutnya, maka peneliti mengusulkan beberapa saran sebagai berikut:

1. Mengubah konfigurasi *threshold* pada file “Asus.yaml” agar sistem mampu mendeteksi titik sudut pada ruangan redup.
2. Mengolah informasi titik sudut yang terdeteksi agar robot berhenti jika terdapat titik sudut yang memiliki jarak yang dekat dengan robot.