BAB V
SIMPULAN DAN SARAN

5.1 Simpulan

Diperoleh beberapa kesimpulan dari pengujian dan analisa yang telah dilakukan, yaitu sebagai berikut:

1. Pengujian terhadap algoritma dasar dilakukan hingga mencapai nilai rata-rata keberhasilan 94% dari 700 kali percobaan.
2. Pengujian terhadap algoritma dengan mengubah posisi benda dilakukan hingga mencapai nilai rata-rata keberhasilan 98% dari 300 kali percobaan.
3. Pengujian terhadap algoritma dengan mengubah tinggi meja dan kulkas dilakukan hingga mencapai nilai rata-rata keberhasilan 99% dari 400 kali percobaan.
4. Pengujian terhadap seluruh algoritma di anggap cukup ketika memiliki kesalahan kurang lebih 2% pada setiap percobaan.

5.2 Saran

Dalam perancangan ini masih mempunyai kekurangan dan jauh dari kesempurnaan, oleh kareana itu diperlukan penelitian lebih lanjut dan melengkapi kekurangan sebelumnya.

1. Penggunaan algoritma *maping* sebagai algorima untuk pergerakan robot sehingga tidak menggunkan sensor ultrasonik untuk proses pergerakan robot.
2. Teknik untuk mengenali piring diharapkan kedepanya dapat menggunakan teknik pengolahan citra berbasis objek, sehingga dapat lebih handal dalam hal pendeteksian objek atau piring.