BAB V
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Simpulan

Berdasarkan pengujian dan analisis dari sistem yang telah dirancang, maka dapat diperoleh beberapa kesimpulan, diantaranya:

1. Penggunaan mikrokontroler basic stamp sudah mencukupi untuk mengambil data dari sensor dan mengirimkannya ke server.
2. Penggunaan tuas kendali sangat bermanfaat karena dapat mengakomodasi banyaknya perintah kendali mobile robot.
3. Dari hasil percobaan penggunaan UVtron sebagai pendeteksi keberadaan api di ruangan berfungsi dengan baik.
4. Software di sisi server mampu menampilkan data sensor dan video dari mobile robot secara *real time*.
5. Penggunaan bentuk tank sebagai rangka mobile robot cukup baik untuk dijadikan prototipe robot SAR karena memudahkan proses navigasi.

5.2 Saran

Hasil penelitian ini masih jauh dari kesempurnaan, perlu dilakukan penelitian lebih lanjut dalam proses perancangan untuk menghasilkan robot pembantu tim sar yang handal. Berikut beberapa saran yang dapat dijadikan pertimbangan untuk melanjutkan penelitian robot pembantu tim sar:

1. Perlu pengembangan bentuk rangka robot yang lebih tinggi sehingga dapat digunakan di medan yang sulit.
2. Saat ini rangka robot berbahan plastik, perlu menggunakan bahan yang lebih kuat contohnya alumunium atau besi.
3. Komunikasi antara robot dan server perlu dipelajari lagi agar robot dapat bernavigasi lebih cepat.