BAB 5
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan uraian yang telah dibahas dalam bab sebelumnya, dapat diambil kesimpulan sebagai berikut:

1. Robot pembantu penyandang tunadaksa (DU99RWS4-V12) dapat melewati rintangan yang ada sesuai dengan peraturan perlombaan *Robowaiter* di Trinity *College*, Harford, Connecticut 2012.
2. Robot pembantu penyandang tunadaksa (DU99RWS4-V12) dapat mengambil piring yang berisi makanan di rak pada ketinggian antara 20 cm - 24 cm.
3. Robot pembantu penyandang tunadaksa (DU99RWS4-V12) dapat mengantarkan piring yang telah diambil ke atas meja makan yang telah ditetapkan tanpa menjatuhkan piring maupun makanannya.
4. Robot pembantu penyandang tunadaksa (DU99RWS4-V12) dapat kembali ke posisi awal (*home*) dengan benar.
5. Robot pembantu penyandang tunadaksa (DU99RWS4-V12) dapat mengambil kembali piring yang berada di meja makan kemudian mengantarkannya ke tempat cuci piring.

5.2. Saran

Berdasarkan kesimpulan yang diuraikan sebelumnya, maka dapat diambil saran-saran sebagai berikut:

1. Robot penyandang tunadaksa dapat dikembangkan dalam skala yang sesungguhnya.
2. Mengembangkan kemampuan robot supaya dapat mencuci piring.