BAB V

SIMPULAN DAN SARAN

5.1 Simpulan

Simpulan yang dapat diambil berdasarkan hasil pengujian yang telah dilakukan, di antaranya:

1. Robot TABELA yang dirancang untuk sistem kendali otomatis sudah berjalan dengan baik hal ini didasari dari hasil pengujian pada masing-masing sensor.
2. Dengan sensor optocoupler dan encoder robot bisa berhenti di jarak 20x20 cm, 25x25 cm dan 30x30 cm dan sesnor kompas untuk robot agar tetap pada *set point* yaitu 90°.
3. Robot bisa berbelok ketika roda tidak menyentuh tanah akan tetapi ketika di tanah robot tidak berbelok karena mekanik robot yang tidak sesaui.
4. Dari hasil pengujian rata-rata robot memerlukan waktu tempuh 4,49 detik untuk 1 kali tanam.

5.2 Saran

Adapun saran dari hasil pengujian yang telah dilakukan antara lain.

1. Menambah sensor yang bisa membaca kemiringan lahan sehingga robot bisa menanam pada kondisi lahan miring seperti di perbukitan.
2. Membuat robot bisa dikendalikan dengan remot Kontrol, sehingga bisa secara otomatis atau dijalankan dengan *remot* kontrol.
3. Berdasarkan Pada tabel 4.4 bisa merubah sensor jarak dengan yang lebih baik agar hasil yang dihasilkan lebih baik juga.
4. Membuat olgoritma penanaman yang sederhana sehingga robot bisa berkeja dengan maksimal.