BAB 5
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

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

1. Robot penembak otomatis (DRU116SGR-V13) dapat mendeteksi banyak objek diam beserta posisi dari masing-masing objek tersebut.
2. Robot penembak otomatis (DRU116SGR-V13) dapat mendeteksi banyak objek bergerak beserta arah pergerakan dan kecepatan pergerakan objek tersebut.
3. Robot penembak otomatis (DRU116SGR-V13) dapat mengarahkan senjata tepat pada objek diam maupun bergerak dan menembaknya.
4. Robot penembak otomatis (DRU116SGR-V13) memiliki nilai keberhasilan menjatuhkan banyak target dengan berbagai ukuran yang mencapai 96% dari 1000 kali percobaan dan memiliki kompleksitas algoritma sebesar $O(n^3)$

5.2. Saran

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

1. Robot penembak otomatis masih dapat dikembangkan untuk implementasi kasus nyata.
2. Masih dibutuhkan teknologi alternative lain yang mampu menggantikan kekurangan pada kamera biasa untuk mengurangi keterbatasan jarak pendeteksian terhadap objek.
3. Masih dibutuhkan pengembangan teknologi kaki robot agar dapat berputar 360 derajat.
4. Pengembangan metode yang digunakan pada pengenalan pola dapat menggunakan metode algorimta *machine learing* agar dapat mengenali objek lain yang berbeda tanpa merubah struktur program.