BAB 5
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

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

1. Robot *robomagellan* Jelajah V-18 dapat bergerak bernavigasi sesuai dengan koordinat GPS yang telah ditentukan dalam pengujian (perlombaan).
2. Robot *robomagellan* Jelajah V-18 dapat menemukan titik tujuan terakhir sesuai dengan koordinat yang dimasukkan.
3. Robot *robomagellan* Jelajah V-18 dapat bernavigasi sekaligus melewati rintangan dalam perjalanan menuju titik tujuan terakhir.
4. Sistem kendali gerak navigasi menggunakan GPS yang sangat tergantung dengan keadaan cuaca, sebagai contoh ketika cuaca berawan maka akurasi pembacaan akan menurun.

5.2 Saran

Sistem yang penulis rancang masih memiliki banyak keurangan, demi perbaikan dan perkembangan penelitian selanjutnya penulis usulkan beberapa saran sebagai berikut:

1. Menambah sistem GPS yang digunakan, agar tidak terpaku pada satu pembacaan GPS.
2. Memperhalus algoritma hindar objek sehingga dalam bernavigasi lebih baik lagi.
3. Mengganti sensor jarak ultrasonik sekarang dengan sensor jarak yang lain contoh nya Lidar. Karena ketika menggunakan sensor ultrasonik penggunaannya lebih banyak.