BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan uraian yang telah dibahas pada bab sebelumnya mengenai perancangan robot, pengujian dan analisis dapat diambil kesimpulan sebagi berikut:

1. Robot dengan sistem *multi independen* ini tidak memerlukan ruangan yang luas untuk bermanuver.
2. Robot dengan menggunakan sistem *multi independen* dapat bergerak secara bebas dalam bergerak.
3. Sistem steering yang diimplementasikan mampu mengurangi ruang gerak robot ketika bermanuver
4. Robot pamadam api berhasil meraih juara ke-3 pada kategori open Fire fighter
5. Robot pemadam api dapat menditeksi api dengan cepat dan tepat
6. Pergerakan robot menggunakan motor stepper sangat kokoh dan kepresisian robot sangat meningkat derastis dibandingkan menggunakan motor DC

5.2 Saran

Berdasarkan kesimpulan yang diuraikan sebelumnya, demi perbaikan dan perkembangan penelitian selanjutnya penulis memiliki beberapa saran sebagai berikut:

1. Mampu memutar bagian atas robot untuk melakukan proses pencarian api agar lebih cepat menemukan titik apinya.

2. Merancang sistem mekanik yang lebih handal agar robot mampu melewati tangga.
3. Sistem pengkabelan dibuat lebih fleksibel pada bagian steering robot.
4. Merancang mekanik sebleker pada dudukan motor stepper agar dapat menaki tangga.