

BAB V

PENUTUPAN

5.1 Kesimpulan

Setelah perancangan, perencanaan sistem dan pengujian serta analisisnya, maka dapat diambil beberapa kesimpulan tentang sistem kerja dari” Mobile Robot Pengintai dengan Sistem Pengendali Bluetooth” yang dibuat oleh penelitian :

1. Rangkaian robot diaktifkan dengan Catuday 12V menggunakan baterai.
2. Pada pengujian koneksi bluetooth yang digunakan adalah modul bluetooth HC-05, karena modul ini mempunyai dimensi yang kecil dan membutuhkan catu daya kecil yaitu mulai dari 3,3 Volt sampai 5 Volt.
3. Dengan menggunakan teknologi bluetooth jarak komunikasi terjauh antara komputer dengan robot mencapai 21 meter tanpa halangan, dan mencapai 14 meter dengan halangan.
4. Pada pengujian kamera robot pengintai ,kualitas pengiriman video sangat bergantung koneksi internet kedua alat tersebut.Apabila akses internet dari kamera pengintai rendah maka penerimaan video ke pc menjadi terputus – putus.

5.2 Saran

Berdasarkan kesimpulan di atas,maka peneliti memiliki saran yang dapat disampaikan untuk pengembangan *robot* ini sebagai berikut :

1. Mengganti modul *bluetooth* dengan teknologi koneksi lain yang memiliki jarak jangkauan lebih jauh.
2. Memiliki jaringan internet yang stabil sebagai pengiriman dan penerimaan data video pemantauan dari kamera robot ke komputer.
3. Mengganti interface yang menghubungkan antara komputer dengan robot,interface tersebut dapat mengakses kontrol gerak robot dan menampilkan hasil pemantauan dari kamera pengintai secara bersamaan.

[Halaman ini sengaja dikosongkan]