

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pembahasan dan pengujian sistem kontrol robot beroda yang menggunakan *smartphone* dan memanfaatkan sensor *accelometer* pada *smartphone* itu sendiri dapat diambil kesimpulan sebagai berikut:

1. Perancangan sistem kontrol robot beroda yang memanfaatkan sensor *accelometer* pada *smartphone* dan diberi fungsi karakter pada nilai x, y dan z dan dikirim melalui media *bluetooth* dapat menggerakkan robot rc sesuai intruksi karakter yang di terima.
2. Perancangan sistem kontrol menggunakan media nirkabel yaitu *bluetooth* hc05 dan di teruskan proses pada mikrokontroler Arduino uno dan di lanjutkan ke motor *drive* untuk menggerakkan motor hanya berjarak max 10m.

5.2 SARAN

perancangan sistem kontrol robot beroda untuk mencapai ke titik yang lebih baik, antara lain:

1. Sistem kontrol robot beroda menggunakan *smartphone* di harapkan tidak hanya diimplementasikan pada robot beroda saja, namun dapat di implementasikan seperti pengontrolan pada drone atau pesawat tanpa wak dan peralatan sejenisnya.

2. Pada penggunaan komunikasi data pada sistem kontrol yang menggunakan *smartphone* di harapkan kedepannya yaitu penelitian selanjutnya memanfaatkan media komunikasi nirkabel yang dapat berkomunikasi seperti wifi yang jangkauanya lebih jauh.