

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

Dari pembahasan pada bab-bab sebelumnya, maka akhirnya penelitian pada tugas akhir ini dapat diambil beberapa kesimpulan antara lain :

1. Penulis telah berhasil membuat Aplikasi Pengendali Mikrokontrol menggunakan Visual Basic 6.0 juga untuk lebih banyak mengenal pada komponen robot dan konektivitas antar komponen, serta *source code* nya dapat dilihat.
2. Aplikasi Pengendali Mikrokontrol ini layak dijadikan sebagai media praktikum di Laboratorium Robotika Universitas Bhayangkara Jakarta Raya.

5.2. Saran

2. Pada aplikasi ini, robotnya menggunakan komponen yang sangat minim dan sederhana. Hal ini sangat mempengaruhi fungsi dan dari hasil yang dapat dilakukan oleh robot. Penulis sarankan agar menggunakan komponen lebih akurat dan menggunakan software yang berbeda dan *uptodate* dalam aplikasi pengendalinya.
3. Aplikasi Pengendali Mikrokontrol ini masih menggunakan media kabel dalam pengiriman dan penerimaan datanya. Tentunya sangat

terbatas dan kurang efektif. Semoga kedepan Aplikasi ini dapat dikembangkan dengan memanfaatkan komunikasi *wireless* antara PC dan robot sehingga pengiriman data dapat dikirimkan dalam jarak yang jauh dan tidak harus menggunakan kabel.

