

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil dari proses penelitian dapat diambil kesimpulan sebagai berikut :

1. Proses penelitian telah berhasil menghasilkan sebuah sistem menggunakan *Bluetooth* sebagai alat untuk pengiriman dan penerimaan data yang digunakan mengontrol gerak roda robot.
2. Pengujian yang dilakukan untuk melihat kecepatan berjalan robot dalam jarak 3 meter mendapat rata – rata 0.56 m/s tergantung dengan keadaan tegangan baterai.
3. Proses *pairing* dapat dilakukan sejauh 13 meter masih berhasil dan proses pengiriman data masih terkirim.

5.2 Saran

Untuk menghasilkan penelitian yang lebih baik, diberikan saran-saran yang berguna bagi pembaca antara lain :

1. Memperhatikan proses pengiriman data antara mikrokontroler dengan Android, karena terkadang data yang dikirimkan tidak sesuai dengan data yang diterima.
2. Sistem dapat digunakan dalam skala yang lebih besar lagi.
3. Dimungkinkan penambahan fitur-fitur aplikatif dalam Android yang dapat mengontrol tidak hanya maju dan mundur saja.