BAB 5
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Dari penelitian yang dilakukan, didapatkan kesimpulan sebagai berikut :

1. Robot mampu mendeteksi dengan baik pada jarak $30cm$ hingga $40cm$.
2. Intensitas cahaya, bayangan, dan *framerate* sangat berpengaruh terhadap citra.
3. Kontur area sangat berpengaruh terhadap jalannya robot tipe *omniwheel*.

5.2 Saran

Beberapa saran agar penelitian selanjutnya lebih baik lagi :

1. Mengganti *single-board computer* (raspberry pi) menjadi *personal computer.*
2. Menggunakan encoder eksternal untuk *close loop* masing-masing motor.
3. Menggunakan sistem *odometri* untuk lokalisasi robot.
4. Pelurusan citra yang dihasilkan oleh *omnidirectional camera / omnidirectional camera calibration.*
5. Penggantian *microcontroller* arduino ke tinggat lebih tinggi.