

## BAB V

### PENUTUP

#### 5.1. Kesimpulan

Berdasarkan hasil uji sistem *computer vision* untuk navigasi AGV 4WD berbasis Raspberry Pi, maka dapat diberi kesimpulan bahwa :

- a. Robot AGV bekerja dengan baik dan memiliki fisik yang kecil, sehingga terlihat rapih dan ringkas.
- b. Perpindahan robot AGV dari titik koordinat (x,y) hingga pada titik koordinat (x',y') sangat tepat dan presisi.
- c. Dengan memasang modul *driver* L298N dapat memudahkan dalam *men-setting* program dalam bahasa *python*, sehingga hasil sinyal yang dikirimkan ke motor DC dapat langsung digunakan.
- d. Memanfaatkan motor DC dengan mempunyai kinerja sangat baik dalam torka maupun kecepatan yang dihasilkan. Dan Roda yang digunakan merupakan *mecanum wheel*, sehingga mampu *manuver* dengan lincah dan cepat.
- e. Robot AGV ini mampu menjadi acuan dan digunakan dalam bidang industri.

#### 5.2. Saran

Robot AGV ini masih menggunakan sistem kendali *open-loop*. Dengan begitu, masih sangat memungkinkan untuk dikembangkan makin mendalam.