

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Pada hasil yang sudah didapat terdapat beberapa kesimpulan terhadap robot magic spin mop clearing system dengan metode *Behavior Based Control* yaitu :

1. Metode *Behavior Based Control* Merupakan *high control* sehingga pada program yang akan dijalankan pada robot dapat memiliki pembelajaran yang sesuai dengan perilaku yang ditanamkan pada robot. Hal ini terlihat dari pengujian pada robot, *dalam mendeteksi objek* yang diteruskan ke Arduino.
2. Robot Magic Spin Mop Clearing System menggunakan metode *Behavior Based Control* terlihat memiliki pergerakan terarah..
3. Perbandingan metode *Behavior Based Control* dengan metode lain yang diterapkan pada robot. Terlihat Behavior Based Control memiliki tingkat keberhasilan tinggi dari perilaku yang diterapkan pada *Sensor Ultrasonic* sebagai pendeteksi objek

5.2 Saran

Perlunya kontrol pada motor dc. Agar robot dapat melakukan pergerakan yang halus. Perlunya penambahan sensor agar dapat memaksimalkan fitur pada robot, selain itu perlunya penyempurnaan robot pada bagian desain.