

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 5.1. Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengamatan dan hasil penelitian terhadap masalah yang dibahas dalam skripsi ini, penulis dapat menarik beberapa kesimpulan, antara lain:

1. Robot *light follower* yang dibangun mampu mengikuti intensitas cahaya terang, agak terang dan redup yang terkena sensor kiri, tengah dan kanan..
2. Implementasi algoritma *fuzzy logic* berbasis mikrokontroler pada sistem ini dapat membantu memberikan rekomendasi agar robot *light follower* yang dibangun mampu mengikuti cahaya sesuai dengan perbedaan intensitas cahaya.

#### 5.2. SARAN

Untuk pengembangan penelitian selanjutnya, maka dalam hal ini penulis menyampaikan rekomendasi untuk meningkatkan kesempurnaan robot *light follower* yaitu agar robot tersebut bisa merespon intensitas cahaya dari segala arah maka penambahan sensor ditambahkan di belakang, sisi kanan, dan sisi kiri robot.