

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

Hasil dari beberapa pengujian dan penerapan pada alat pembawa infuse pasien yang telah di sampaikan, akan bisa di dapat kesimpulan dengan beberapa hal sebagai berikut:

1. Hasil yang Berdasarkan dari beberapa pengujian, pendeteksian masukan nilai yang dilakukan alat dapat mengetahui posisi objek manusia yang diikuti berdasarkan Jarak yang sudah di tentukan dari inputan nilai HC SR-04
2. Robot mampu bergerak dari inputan HC SR-04 dimana nilai input tadi akan di bandingkan dnegan yang sudah di tetapkan jika sesuai makan mikrokontroler akan mengirim masukan ke driver L298N dan mengatur motor DC agar bergerak mendekati objek.
3. Robot mampu mengolah masukan dari 3 buah sensor HC SR-04 dimana masukan dari ke 3 sensor tadi akan di bandingkan dengan nilai yang sudah di tetapkan sehingga robot dapat bergerak sesuai pergerakan dari objek

5.2. Saran

Dari beberapa pembahasan yang di dapat dan dari pengembangan alat pembawa infus, penulis bisa mengetahui adanya beberapa potensi agar bisa dikembangkan lebih baik lagi. Dari hal tersebut pengembangan bisa di lakukan dari beberapa pembahasan yang telah di dapat, penulis juga sudah memiliki saran yang bisa di jadikan pengembangan selanjutnya dimana sebagai berikut:

1. Menambahkan display yang menampilkan nomor perawat sebagai operator robot dalam membantu mengganti cairan infus yang sudah habis.
2. Menambahkan pengaturan PWM dalam mengatur kekuatan putaran motor DC