

BAB V KESIMPULAN

1. Kecerdasan-buatan untuk robot pencari jalur telah berhasil dirancang dan diimplementasikan pada lingkungan terkontrol berupa labirin dua dimensi 5 x 5 (25 cell penyusun). Pergerakan yang dilakukan adalah mencari jalur dari cell awal di sudut labirin menuju ke cell tujuan di tengah labirin, di mana setelah sampai di tujuan, robot pencari jalur kembali menuju ke cell awal.
2. Kecerdasan-buatan pada robot pencari jalur yang diimplementasikan menggunakan bahasa pemrograman PBASIC dengan target mikrokontroler BASIC Stamp dirancang secara modular berbasis pemrograman multi slot (multi slot programming) dengan memperhitungkan faktor fleksibilitas dan skalabilitas untuk pengembangan fitur dan penanganan lingkungan labirin yang lebih kompleks
3. Implementasi kecerdasan-buatan memanfaatkan *resources* mikrokontroler, diantaranya EEPROM untuk menyimpan kode program dan data pemetaan sementara di Scratchpad RAM. Tidak tertutup kemungkinan untuk melakukan migrasi penyimpanan data pemetaan ke EEPROM untukantisipasi *data loss* apabila terjadi *power loss*