

## **BAB IV**

### **IMPLEMENTASI SISTEM**

#### **4.1 Metode Pengujian**

Pada percobaan Software yang di buat, penulis mengimplementasikannya pada:

1. Pengujian pada Trainer Kit.
2. Pengujian pada robot

##### **4.1.1 Pengujian Pada Trainer Kit**

Sebelum digunakan untuk mengontrol robot terlebih dahulu software yang telah didownload ke microcontroller dicoba dengan menggunakan trainer kit yaitu sebuah trainer yang didalamnya terdapat beberapa saklar dan beberapa led, saklar akan difungsikan sebagai input dan hasil output akan ditunjukkan oleh nyala led. Dari pengetesan yang telah dilakukan dengan menggunakan trainer kit software dinyatakan bekerja dengan baik karena hasil dari input yang diberikan dan outputnya sesuai dengan perencanaan.

##### **4.1.2 Pengujian Pada Robot**

Setelah berhasil dalam pengujian yang dilakukan dengan menggunakan trainer kit maka Software akan di coba pada robot yang sesungguhnya untuk dapat mengetahui apakah software dapat terintegrasi dengan baik pada hardware, dalam pengujian yang penulis lakukan dapat

diketahui software dapat terintegrasi dengan baik pada hardware sehingga robot bias berjalan sesuai dengan perencanaan.