

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian dan analisa, maka penulis dapat menarik beberapa kesimpulan, diantaranya:

1. Robot dapat bergerak secara tiga dimensi sesuai dengan instruksi yang diberikan.
2. Robot dapat bergerak 180^0 di sumbu X, 109.9^0 di sumbu Y dan 130.1^0 di sumbu Z.

5.2 Saran

Untuk pengembangan lebih lanjut ada beberapa hal yang penulis pertimbangkan untuk melanjutkan penelitian robot lengan ini, diantaranya:

2. Membuat konstruksi baru agar tungkai lengan robot di sumbu Y dapat bergerak naik turun melebihi capaian tungkai yang ada sekarang.
3. Dalam membuat sensor lengan diusahakan agar ukurannya diperkecil lagi sehingga menyerupai jam tangan agar memudahkan operator dalam mengontrol robot.