BAB V
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

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

1. Lengan robot nakula dapat bergerak sesuai dengan instruksi yang diberikan oleh alat.
2. Alat bisa mengendalikan lengan robot nakula dengan 3 derajat kebebasan.
3. Dengan menggunakan sensor sederhana yaitu potensiometer, ternyata dapat digunakan untuk mengendalikan posisi terutama posisi lengan robot nakula.

5.2 Saran

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

1. Membuat kontruksi baru untuk lengan robot nakula, agar memiliki lebih dari 3 derajat kebebasan, dengan rata-rata error sebesar 2 derajat.
2. Dalam mengembangkan alat, disarankan langsung bisa ditempel dibagian tubuh pengguna.
3. Dalam mengembangkan alat, disarankan menggunakan sensor lain atau menggunakan modul lain.