

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

Pada bab ini, membahas kesimpulan keseluruhan dari hasil yang diperoleh dan memberikan saran terkait sistem yang telah dibuat.

5.1 Kesimpulan

Hasil penelitian ini dapat menyimpulkan bahwa untuk menjalankan program pada robot dapat menggunakan *software* CNCjs atau dapat menggunakan *software* yang lain. Hasil yang diperoleh dapat dilihat pada tabel 4.1, 4.2, 4.3, 4.4, 4.5, dan 4.6. merupakan tabel hasil pengujian pergerakan robot berbentuk asimetris dan simetris dengan menggunakan *Software* CNCjs. Hasil dari perbandingan data pengujian pada robot dari bentuk asimetris mendapatkan nilai rata-rata eror 0,42 sedangkan untuk bentuk simetris mendapatkan nilai rata-rata eror 0,31. Untuk nilai perbandingan dari bentuk asimetris dan simetris dapat dilihat pada tabel 4.9.

5.2 Saran

Sistem yang dirancang masih memiliki banyak kekurangan, demi perbaikan dan pengembangan. Untuk pengembangan selanjutnya pada sistem ini dapat diimplementasikan untuk kamera atau *Spider cam*, untuk menggantikan bandul, maka sebaiknya bisa dibuatkan fitur *bracket* atau *mount* kamera yang dapat dikendalikan oleh robot. Dan pengembangan beberapa variasi gerakan, jika ingin bergerak memutar bisa menggunakan metode Interpolasi *Circular*, ataupun metode lainnya sesuai kebutuhan pengguna dan juga bisa menambahkan modul *Bluetooth* agar lebih efisien dalam mengendalikan robot.