BAB V
SIMPULAN DAN SARAN

5.1 Simpulan

Berdasarkan uji coba dan analisis sistem yang telah dilaksanakan, maka dapat diperoleh beberapa simpulan, diantaranya :

1. Telah berhasil dibuat *prototype* robot berkaki dua atau *humanoid robot* yang mampu bergerak maju, akan tetapi belum memiliki keseimbangan gerak.
2. Robot berjalan menggunakan tali sebagai bantuannya.
3. Robot dapat bergerak maju lurus dalam jarak 40 cm dan lebar 18.5 cm dengan tingkat *error* 8.25%.
4. Tingkat keberhasilan maju lurus dalam jarak 40 cm adalah 91.27%.
5. Tingkat *error* jalan melenceng yang didapat adalah 4.7 cm yang terdapat pada kaki kanan.

5.2 Saran

Hasil penelitian ini masih jauh dari kesempurnaan dan memiliki banyak kekurangan, karena itu perlu dilakukan studi lebih lanjut dalam proses perancangan untuk menghasilkan robot berkaki dua atau *humanoid robot* yang handal. Adapun saran-saran dari penulis yang dapat dijadikan sebagai bahan pertimbangan dalam penelitian robot berkaki dua lebih lanjut adalah :

1. Perbaikan bentuk mekanik dan sistem kesetimbangan.
2. Karena jenis servo yang digunakan memiliki kekurangan, maka pengaturan saat pemberian pulsa saat servo bergerak harus diperhatikan.
3. Penambahan sensor-sensor perlu dilakukan untuk menghasilkan robot berkaki yang memiliki kecerdasan tertentu.