

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

Setelah dilakukan perancangan dan berdasarkan hasil uji coba, dapat disimpulkan:

1. Model robot pengambil buah kelapa telah berhasil dibuat.
2. Sensor pada robot memiliki batas jarak maksimal kurang lebih 1,5 cm.
3. Waktu rata-rata yang dibutuhkan robot untuk naik adalah 6 menit 10 detik dengan ketinggian pohon 125 cm.
4. Waktu rata-rata yang dibutuhkan robot untuk memotong dahan buah adalah 55 detik.
5. Waktu rata-rata yang dibutuhkan robot untuk turun adalah 1,25 menit dengan ketinggian pohon 125 cm.
6. Waktu rata-rata yang dibutuhkan robot untuk naik, memotong dahan buah, dan turun adalah 8 menit 20 detik dengan ketinggian pohon 125 cm.

5.2. Saran

Setelah selesai membuat dan menyusun laporan ini, Penulis ingin memberikan beberapa saran untuk pengembangan lebih lanjut dari model robot pengambil buah kelapa yang telah dibuat ini.

1. Robot dapat naik, mengambil buah, dan turun dengan lebih cepat.
2. Gerakan robot lebih *smooth*.
3. Sumber daya terpasang pada struktur badan robot.
4. Kapasitas penyimpanan lebih dari satu buah.