

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan.

1. Perancangan dan pembuatan *prototype* Lengan Robot Pemindah Barang Dengan Modul Pendeteksi Warna Menggunakan Mikrokontroler telah berhasil dibuat.
2. Lengan Robot Pemindah Barang Dengan Modul Pendeteksi Warna Menggunakan Mikrokontroler mempunyai tingkat keberhasilan 100% dalam mendeteksi warna dan memindahkan barang (sesuai percobaan di dalam ruangan dengan intensitas cahaya tertentu).
3. Berat maksimal yang dapat diangkat dan dipindahkan oleh lengan robot yaitu 19 *gram*.

5.2. Saran.

1. Lengan Robot Pemindah Barang Dengan Modul Pendeteksi Warna ini masih berbentuk *prototype* dan dapat dibuat dengan ukuran lebih besar atau sesuai dengan kebutuhan dan dapat digunakan dalam dunia pekerjaan industri.
2. Sensor warna dapat mendeteksi lebih banyak warna.