

BAB V

SIMPULAN DAN SARAN

V.1 Simpulan

1. Implementasi pengenalan pose sebagai kendali tangan robot berjari berhasil direalisasikan.
2. Tangan robot dapat digunakan untuk menggenggam dan mengangkat beban sampai dengan 431 gram.
3. Tangan robot berhasil menggenggam benda dengan ukuran sampai dengan panjang = 10cm, lebar 2,5cm, dan tinggi 5cm.
4. Akurasi rata-rata pada 3 posisi gerak jari adalah 86,15%
5. Akurasi rata-rata pada 4 posisi gerak jari adalah 89,71%

V.2 Saran

1. Perlu dilakukan percobaan dengan menggunakan jari telunjuk sebagai acuan tegak lurus terhadap titik tengah telapak tangan
2. Perlu dilakukan percobaan dengan menambahkan motor servo pada setiap ruas jari sehingga dapat meningkatkan akurasi.