

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

Dari hasil pengamatan dalam tugas akhir ini, dapat diambil kesimpulan dan saran sebagai berikut:

#### **5.1. Kesimpulan**

Kesimpulan yang didapat dari tugas akhir ini sebagai berikut :

1. Robot mobil berlengan jepit dengan mikrokontroller Atmega16 yang dikendalikan dengan papan ketik yang memiliki antarmuka PS/2 telah berhasil direalisasi.
2. Dari hasil pengujian terhadap robot mobil yang direalisasi, untuk benda yang berbentuk tidak beraturan (batu), hanya bentuk-bentuk tertentu (batu 1 dan batu 2) yang dapat dijepit dan dipindahkan dengan baik. Untuk benda dengan permukaan normal dan licin yang beratnya kurang dari 100 gram dapat dijepit dan dipindahkan dengan baik. Dan untuk benda yang berdiameter kurang dari 2 centimeter dapat dijepit dan dipindahkan dengan baik

#### **5.2. Saran**

Untuk pengembangan selanjutnya disarankan :

1. Perancangan dari robot mobil perlu disempurnakan dengan membuat struktur penjepit yang dapat menjepit benda yang bentuknya tidak beraturan.
2. Lengan jepit dikembangkan menjadi mempunyai beberapa derajat kebebasan.

3. Ditambahkan sensor tekanan pada lengan jepit untuk dapat menjepit benda-benda yang lunak.