

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

Bab ini berisi tentang kesimpulan hasil penelitian dan analisis dari masalah yang dihadapi serta saran bagi pihak yang terkait berkenaan dengan masalah tersebut.

V.1 Kesimpulan

Kesimpulan yang didapat dari hasil pengamatan dan percobaan pada tugas akhir ini adalah :

1. Pergerakan tangan robot dapat dilakukan dengan menggunakan PLC dengan bantuan driver motor servo.
2. Error dari derajat pergerakan motor servo disebabkan oleh nilai pembulatan yang dilakukan saat melakukan pengukuran dengan busur derajat (error antara 0^0 sampai 0.5^0 didapat dari hasil percobaan pada Tabel 4.1).

V.2 Saran

Beberapa saran yang diberikan pada tugas akhir ini adalah :

1. Tangan robot yang dibuat dengan menggunakan 8 buah motor servo dapat dikembangkan dengan melakukan suatu penambahan *gripper*.
2. Penambahan motor servo dapat dilakukan pada pergelangan tangan sehingga tangan robot memiliki 10 derajat kebebasan (motor servo dijadikan sebagai sendi putar). Penambahan motor servo dilakukan agar pola gerakan yang dilakukan tangan robot dapat meniru pola gerakan manusia.