

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

Bab ini berisi kesimpulan dari Tugas Akhir dan saran-saran yang perlu diperhatikan untuk perbaikan di masa yang akan datang.

V.1 Kesimpulan

Dengan memperhatikan data pengamatan dan analisis pada bab sebelumnya, dapat disimpulkan bahwa:

1. Robot merangkak enam kaki dengan bentuk segienam, memiliki dua derajat kebebasan pada setiap kaki, dan mampu bergerak holonomik berhasil direalisasikan.
2. Robot merangkak enam kaki menggunakan prinsip *wave gait* untuk berjalan.
3. Penyimpangan sudut robot semakin besar bila berjalan lebih dari lima langkah.
4. Mekanik robot yang tidak sempurna dan penempatan sensor merupakan faktor-faktor yang menyebabkan robot tidak dapat menjalankan tugasnya dengan baik.

V.2 Saran

Saran-saran yang dapat diberikan untuk perbaikan dan pengembangan Tugas Akhir ini di masa mendatang adalah:

1. Penempatan sensor pada robot perlu diperhatikan sehingga semua tempat dapat terdeteksi.
2. Koreksi digunakan ketika robot berjalan berdasarkan langkah dan arah untuk meminimalkan penyimpangan sudut.
3. Pergerakan robot akan lebih baik bila setiap kaki memiliki tiga derajat kebebasan.