

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

Bab ini penulis akan menyatakan kesimpulan dari tugas akhir ini, serta memberikan saran untuk dapat mengembangkan tugas akhir ini selanjutnya.

V.1 KESIMPULAN

Kesimpulan yang dapat ditarik pada Tugas Akhir Perancangan dan Realisasi Robot Peniru Gerakan jari Tangan adalah sebagai berikut:

1. Telah berhasil direalisasikan robot peniru gerakan jari tangan dengan motor servo sebagai penggerak jari robot dan pergelangan tangan robot.
2. Robot tangan dapat memindahkan benda dengan beban maksimal 52 gram dan jarak maksimal pemindahan benda yang dapat dilakukan oleh robot adalah 22 cm.
3. Selisih waktu antara gerakan jari tangan dan robot tangan berkisar dari 0,51 hingga 1,06 detik yang disebabkan oleh *delay* dari motor servo .

V.2 SARAN

Saran yang dapat diberikan untuk pengembangan selanjutnya mengenai Tugas Akhir ini adalah dengan penambahan Jari robot menjadi 5 jari dengan ukuran yang mendekati ukuran jari tangan manusia dan memiliki lengan dan dapat melakukan pemindahan benda yang memiliki berat lebih dari 52 gram dengan jarak lebih dari 22 cm.