

## **BAB VI**

### **PENUTUP**

#### **6.1 KESIMPULAN**

Setelah melakukan berbagai percobaan dan analisis terhadap alat yang telah dirancang, dapat diambil beberapa kesimpulan antara lain :

1. Pengendalian lengan robot menggunakan tangan langsung mempermudah pengendalian dan membuat pengendalian lebih fleksibel jika dibandingkan menggunakan tombol atau menggunakan joystick.
2. Lengan robot dapat mengikuti gerak lengan manusia dengan persentase keberhasilan 86% sesuai dengan gerak lengan manusia.
3. Pada bagian sendi 1 merupakan beban terberat bagi pergerakan motor karena menahan beban lengannya sendiri dan ditambah beban lengan sendi 2, sendi 3 dan sendi 4 (*gripper*). Sehingga hasil sudut gerakan lengan yang terjadi sering memiliki kesalahan.

#### **6.2. SARAN**

Bagi pembaca yang tertarik untuk mencoba membuat kendali robot nirkabel dengan gerakan tangan berbasis raspberry pi, maka penulis mempunyai beberapa saran yang dapat dipertimbangkan diantaranya adalah sebagai berikut :

1. Agar lengan robot dapat bergerak dengan lebih baik lagi dan lebih seimbang maka pada lengan robot tersebut dapat digunakan pneumatik agar lengan robot dapat lebih menyerupai lagi seperti gerak lengan

manusia serta pengendali lengan robot yang dapat disesuaikan pada setiap pengguna.

2. Agar lengan robot dapat digunakan pada aplikasi-aplikasi yang cukup berat , maka lengan robot tersebut sebaiknya menggunakan motor servo / motor DC dengan torsi motor yang lebih besar.