

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Dari hasil perencanaan dan pembuatan serta pengujian sistem secara keseluruhan, dapat diambil kesimpulan sebagai berikut :

1. Mikrokontroler ATmega 168 dapat digunakan sebagai sistem kendali robot;
2. Pada lengan bawah, penggunaan servo ada dua buah sehingga harus mengatur dengan baik posisi kedua servo;
3. Capit terkadang susah menjepit objek;
4. Penggunaan *driver* motor lebih memudahkan mengatur gerak dari konveyor ;
5. Kurang presisi menentukan ukuran objek;
6. Penggunaan servo terlalu banyak sehingga korps konsumsi daya;

5.2 Saran

Untuk penyempurnaan dan pengembangan lebih lanjut maka disarankan ;

1. Servo khususnya pada lengan bawah sebisa mungkin menggunakan torsi yang lebih besar, sehingga dapat mengurangi penggunaan

servo;

2. Desain capit diperbaharui sehingga ketika mengambil dan mengangkat objek lebih baik;
3. Robot hanya dapat mengenali ukuran objek yang telah ditentukan sebelumnya, sehingga untuk pengembangan selanjutnya diharapkan robot juga bisa mengenali bentuk, warna, berat dan lain-lain dari objek;
4. Pengembangan selanjutnya diharapkan lengan robot sudah dapat berpindah tempat dengan menambahkan roda kaki;

