

BAB V

PENUTUP

5.1 KESIMPULAN

Setelah semua pembahasan dan penjelasan materi maupun implementasi program di kemukakan, maka penulis menarik kesimpulan mengenai pokok permasalahan bab-bab sebelumnya:

1. Mikrokontroler ATmega8535 dapat digunakan sebagai sistem kendali lengan robot.
2. Penentuan mekanik tipe lengan robot yang di pakai tergantung dengan cara kerja dari sistem yang akan dibuat.
3. Sistem dapat berjalan apabila terdapat Java Runtime Environment di sistem operasinya.
4. Sistem dapat berjalan apabila terdapat serial konektor pada komputer.
5. Sistem dapat berjalan dengan baik apabila aplikasi Dekstop dan lengan robot hidup dan terkoneksi.

5.2 SARAN

Adapun saran yang dapat di ajukan guna untuk mengembangkan dari system kendali lengan robot yang telah dibuat yaitu:

1. Pengembangan kendali lengan robot dengan menggunakan modul berbasis IP sehingga akan semakin banyak lengan robot yang dapat dikendalikan oleh sebuah computer.

2. Pengembangan dalam aspek sensor, yaitu menggunakan sensor rotary encoder agar besarnya sudut yang dibentuk oleh sendi setiap lengan robot dapat di monitoring.
3. Di kembangkan dalam komunikasinya tanpa menggunakan perangkat kabel.
4. Pengembangan aplikasi yang dapat mengendalikan robot melewati jaringan internet.

