

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil dari perancangan dan hasil analisa yang telah dilakukan, dapat disimpulkan bahwa:

1. Pengukuran Bluetooth sebanyak 3 sampai 6 kali di dapatkan hasil jarak koneksi Bluetooth RX 3,83Volt dan TX 3,37Volt saat terhubung 4 Meter sampai 21 Meter dengan Putaran Motor DC Kiri 3,25Volt dan Kanan 3,25Volt dan pada saat jarak 22 Meter koneksi robot Terputus.
2. Pengukuran Pada Motor Servo Grip Saat kondisi terbuka 0,37Volt dan tertutup 0,16Volt sedangkan pada motor Servo Lengan pada kondisi turun 0,30Volt dan naik 0,12Volt dari kedua servo tersebut.
3. Motor DC Dengan Driver IC L293D, untuk EN1,EN2 (4,76Volt), sedangkan pada IN1,IN2 (4,76Volt) terhadap Motor Kiri sedangkan untuk IN3,IN4 (4,76Volt) terhadap Motor Kanan, dari hasil pengukuran setiap pergerakan Motor DC Bekerja dengan baik.

5.2 Saran

Untuk mengembangkan sistem dimasa yang akan datang maka disarankan beberapa hal sebagai berikut:

1. Robot pemindah barang ini dapat di kembangkan lagi dengan menambahkan servo di bagian lengan agar bisa lengan nya bergerak ke kanan dan ke kiri dan mengulur panjang lengan nya.
2. Untuk mekanik nya bisa di ganti dengan yang lebih besar agar bisa mengangkat barang berat dan yang lebih besar.
3. Untuk mikrokontroler nya bisa diganti dengan banyaknya pin yang digunakan sebagai input dan ouput pada komponen kendali