

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **1.1 Kesimpulan**

Kesimpulan yang telah didapatkan dari pembahasan dan analisa tentang derajat sudut servo:

1. Motor servo pada Gripper arm robot, didapati pada saat pengukuran menggunakan busur derajat mengalami error pada setiap benda, error terbesar saat servo mencapit benda segitiga, error terkecil didapat pada saat mencapit benda lingkaran.
2. Gripper arm robot yang digerakkan oleh motor servo mengalami error dikarenakan mekanik gripper arm robot, yang membuat gripper arm robot tidak dapat mencapai  $0^\circ$  pada saat posisi maksimal, posisi maksimal membuka Gripper  $10^\circ$ , serta posisi minimal gripper arm robot  $80^\circ$

#### **1.2 Saran**

1. Untuk penelitian selanjutnya disarankan agar mekanik arm robot bisa dipakai yang lebih memadai, agar didapat pengukuran sudut servo yang sama saat di atur di servo dan diukur dengan busur derajat, juga servo yang digunakan tergolong biasa yang menyebabkan gerakan servo kurang sempurna, jika ingin lebih bagus maka bisa menggunakan servo yang lain seperti JX PDI-6221MG yang memiliki torsi lebih besar dari Servo yang saat ini dipakai yaitu MG996R.
2. Untuk penelitian selanjutnya disarankan pada Gripper jika ingin mencapit benda lebih lebar, maka menggunakan gripper yang lebih besar dari yang dipakai saat ini.
3. Untuk penelitian selanjutnya disarankan jika akan menggunakan motor servo sebagai penggerak, disesuaikan pula mekanik arm robot agar torsi motor yang digunakan mampu menggerakkan arm tersebut agar bergerak lebih bagus.