

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan hasil dan pembahasan dari rancang bangun arm robot ketinggian benda menggunakan konveyor, maka dapat disimpulkan bahwa :

1. Pada pengujian penilitan sensor ketinggian, proximity, konveyor, *pump suction*, dan *servo* semua berhasil dan berfungsi. Pengujian pertama, kedua, dan ketiga, yang diuji dengan menggunakan 3 benda dengan 3 ketinggian yang berbeda (rendah, sedang, tinggi) semua berhasil.
2. Rata-rata waktu yang didapat untuk setiap objek pengujian yang berhasil adalah 25 detik, yang didapat menggunakan *stopwatch*.

5.2. Saran

Adapun saran yang diberikan untuk pengembangan lebih lanjut sebagai penyempurnaan dari, sistem arm robot pemindahan benda pada konveyor bergerak berdasarkan ketinggian benda antara lain sebagai berikut :

1. Agar kedepannya robot ini dapat menyortir barang yang lebih besar ukuranya
2. Agar kedepannya robot ini dapat melakukan pekerjaannya dengan penuh otomasi.