

BAB V PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil dan pembahasan dari Rancang Bangun Robot Lengan Pemindah Barang Berbasis Mikrokontroler, maka dapat disimpulkan bahwa :

1. Robot lengan yang dirancang dapat melakukan pergerakan pengambilan barang dan memindahkannya ke titik yang sudah ditentukan.
2. Pemindahan barang oleh robot lengan dilakukan secara otomatis apabila ada benda yang dideteksi oleh sensor ping HC-SR04.
3. Rata-rata waktu yang didapat untuk setiap objek pengujian yang berhasil adalah 20 detik sampai dengan 30 detik menggunakan *stopwatch*.

5.2 Saran

Adapun saran yang diberikan untuk pengembangan lebih lanjut sebagai penyempurnaan dari Rancang Bangun Robot Lengan Pemindah Barang Berbasis Mikrokontroler, antara lain sebagai berikut :

1. Diharapkan kedepannya robot lengan dapat mendeteksi lebih banyak benda dalam jarak yang berbeda dari sensor.
2. Robot lengan bergerak lebih cepat dan dapat mengangkat objek yang lebih berat.