

BAB V

PENUTUP

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan uraian dan pembahasan pada bab sebelumnya, dapat di ambil kesimpulan sebagai berikut :

1. Tingkat kesalahan yang dilakukan oleh sensor *load cell* dalam mengukur berat barang jika di bandingkan dengan timbangan *digital* sangatlah kecil sebesar 3,829%. Dimana perbedaan persentase tersebut tidak terlalu jauh sehingga sensor *load cell* yang dipakai masih memiliki tingkat ketelitian/*error rate* di bawah 5% yang merupakan batas error maksimum sensor *load cell* yang masih dapat ditoleransi sehingga sensor *load cell* masih dapat berfungsi dengan baik.
2. *Prototype Arm robot* pemindah barang yang menggunakan *motor vaccum* berdasarkan beratnya hanya dapat mengangkat dan memindahkan benda-benda yang memiliki permukaan yang rata.
3. *Prototype Arm robot* dapat membantu manusia dalam memindahkan barang berdasarkan beratnya sesuai dengan *range* yang telah ditentukan dan memberikan peringatan jika berat benda melebihi *range* melalui tampilan pada LCD.

5.2. Saran

Dari rancang bangun yang telah dibuat, maka saran dari penulis kepada pembaca adalah :

1. Agar dapat mengangkat beban dengan berbagai macam bentuk sebaiknya menggunakan *end effector* seperti *claw*.
2. Untuk menambah tingkat *range* berat barang yang dapat di angkat sehingga dapat membantu manusia dalam menyortir barang berdasarkan beratnya.