



BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

1. Robot excavator ini digunakan melalui jaringan DTMF dari *handphone* yang sama fungsinya seperti *remote control* yakni sebagai pengendali robot excavator mini dari jarak jauh untuk melakukan pekerjaan mengeruk tanah dan mengangkatnya, layaknya sebuah excavator yang sesungguhnya.
2. Alat ini menggunakan *handphone* apa saja sebagai penghubung/ pengirim informasi, karena hanya dengan menghubungi *handphone* base kita sudah dapat mengaktifkan alat.

5.2 Saran

Saran untuk pengembangan lebih lanjut pada sistem robot excavator ini adalah:

1. *Handphone* base yang ada pada alat sebaiknya di charger, jadi pada saat kita menggunakannya bisa terus dalam keadaan aktif.
2. Selain itu pada bagian mekanik khususnya untuk bahan pembuat pengeruk sebaiknya digunakan alumunium agar daya angkat lebih efisien digunakan menggunakan seng/semi alumunium.