

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan hasil perancangan dan analisa yang dilakukan mengenai receiver pada robot excavator yaitu:

1. Kerja receiver pada robot excavator sesuai dengan perintah yang diberikan transmitter, hal ini dapat dilihat dari hasil pegujian alat yang telah dilakukan dimana motor servo sebagai penggerak robot dapat bekerja secara normal dengan mendapatkan inputan yang sesuai.
2. Motor dc yang digunakan memiliki torsi sebesar 8 kg-cm dan memiliki jangkauan putaran sebesar  $180^{\circ}$

#### **5.2 Saran**

Pada rancang bangun robot ini menggunakan motor dc yang memiliki jangkauan putaran sebesar  $180^{\circ}$  oleh sebab itu untuk perkembangan kedepannya sebaiknya menggunakan motor servo yang jangkauan putarnya mencapai  $360^{\circ}$  sehingga kerja robot sama dengan kerja excavator sebenarnya.