

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Kesimpulan yang telah didapatkan dari pembahasan dan analisa tentang derajat sudut servo:

1. Gripper pada *arm robot* digerakkan oleh motor servo untuk mencapit benda berupa botol dan kotak.
2. Pengukuran menggunakan mistar busur saat mengukur, sudut terbesar pada saat gripper mencapit benda botol, dan sudut terkecil didapat pada saat mencapit benda kotak.
3. *Arm robot* hanya mampu mengangkat objek dengan berat 15 gram sampai 147 gram, baik benda berbentuk kotak atau berbentuk botol, apabila benda lebih dari batas berat maka *arm robot* tidak dapat mengangkat benda tersebut.

#### **5.2 Saran**

1. Untuk penelitian selanjutnya diharapkan agar mekanik *arm robot* bisa dipakai lebih memadai, seperti kerangka robot yang menggunakan besi, maka disarankan rangka robot diubah menjadi piber agar lebih enteng di bagian lengan robot tidak berat pada saat naik dan turunnya tidak terbebani berat, untuk menjaga ketahanan awet suatu motor servo.
2. Untuk penelitian selanjutnya disarankan pada gripper jika ingin mencapit benda lebih lebar, maka menggunakan gripper yang lebih besar dari yang dipakai saat ini.
3. Untuk penelitian selanjutnya disarankan menggunakan motor servo yang bagus, karena berapa kali terjadi kerusakan pada gear motor servo, karena mekanik terlalu berat sedangkan motor servo biasa yang tidak kuat saat berotasi.