

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan pengujian yang telah dilakukan dapat ditarik kesimpulan bahwa :

1. Motor servo dapat menggerakkan badan robot ke kanan, kiri, depan, belakang, atas dan bawah sesuai yang telah diprogram. Kemudian motor servo akan menggerakkan *gripper* Las untuk melakukan pengelasan yang telah dideteksi oleh sensor *infrared*. Tegangan *input* pada motor servo yaitu 6V.
2. Hasil tabel pengujian dari sensor *infrared* di dapatkan bahwa sensor terdeteksi adanya batrai dalam tiga kali percobaan dan jarak antara objek dan sensor yaitu 1,5 cm.
3. Robot lengan ini dinilai berhasil dalam melakukan tugasnya dalam melakukan pengelasan. Hal ini terlihat dari waktu yang diperlukan dalam melakukan pengelasan dengan rata-rata waktu 56 detik. Pengujian waktu pada robot menggunakan *stopwatch*.

#### **5.2 Saran**

Adapun saran yang dapat diberikan untuk pengembangan lebih lanjut sebagai penyempurnaan dari Robot Lengan Las titik pada batrai, antara lain sebagai berikut :

1. Menggunakan ukuran Base Batrai yang lebih besar agar dapat menampung lebih banyak Batrai.
2. Menggunakan alat las titik yang baik lagi sehingga hasil yang di berikan maksimal.