

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan dari hasil perancangan dan analisa Laporan Akhir “Rancang Bangun Lengan Robot Pemindah Barang Berbasis *Internet of Things* Menggunakan Node MCU ESP8266” dapat disimpulkan beberapa hal, yaitu:

1. Pada sistem pengendalian lengan robot ini diketahui bahwa motor servo yang digunakan harus memiliki linieritas yang baik. Robot lengan dilengkapi dengan 6 servo sebagai penggerakannya yaitu : *Base, Shoulder, Elbow, Vertical Wrist, Rotatory Wrist* dan *Gripper*.
2. Pada lengan robot ini memiliki komponen penunjang seperti akuator ,servo, dan mikrokontroler. Pada lengan robot ini mengenal derajat kebebasan atau yang disebut dengan *Degree Of Freedom* yang menentukan banyak gerakan atau sudut pada lengan robot.

5.2 Saran

Untuk pembuatan miniatur lengan robot selanjutnya di sarankan menggunakan motor servo dengan pengendalian yang lebih baik untuk dapat menyesuaikan benda seperti, temperatur, mengukur posisi, serta berat.