

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil keseluruhan pengujian yang telah dilakukan, dapat diambil beberapa kesimpulan:

1. Pengujian menggunakan Gripper Pneumatik yang digunakan untuk mencapit dan mengangkat barang sudah berjalan cukup baik dengan objek yang memiliki ukuran kurang lebih 6cm agar alat tersebut dapat berfungsi sebagaimana mestinya. Maka dari itu barang yang ukurannya lebih dari 6cm belum tentu bisa diangkat oleh gripper.
2. Hasil pengujian Arduino Nano V3 menunjukkan bahwa koneksi pada program dan komponen alat sudah berjalan dengan stabil dan sesuai dengan yang diinginkan.
3. Hasil dari 2 kali pengujian yang dilakukan untuk mendeteksi dan pemindahan objek barang menunjukkan keberhasilan dengan variasi ukuran serta berat pada masing-masing objek yang diangkat, dengan rata-rata waktu 14 detik untuk pendeteksian pemindah barang non logam, dengan kondisi robot yang berfungsi dengan baik.

5.2 Saran

Saran dari penulis perlu dikembangkan lagi untuk dijadikan sebagai dasar kerja robot cartesian pemindah barang. Penulis menyadari masih banyak aspek yang perlu diperbaiki dalam laporan ini, mungkin bisa ditambahkan sensor jika perlu untuk mendeteksi barang.