

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

1. *Flex sensor* dapat digunakan pada transmitter sebagai sensor gerak jari tangan manusia. *Flex sensor* ini memiliki hambatan datar sebesar  $10K\Omega$ .
2. Untuk mendapatkan nilai resistansi yang ideal flex sensor yang diletakkan pada jari tangan harus pas dan melekat kuat dengan jari tangan sehingga nilai yang di dapat flex sensor lebih akurat.
3. Nilai perubahan resistansi pada flex sensor memiliki nilai akurasi yang kurang, dilihat dari nilai error yang dibuktikan dengan rumus perhitungan didapat nilai error minimum dari flex sensor pada jari jempol sebesar 6% dan nilai error maksimalnya 11,4%.
4. Perubahan nilai resistansi motor servo dan flex sensor berbanding lurus dan naik secara linier dari paling kecil 10 KOhm sebagai hambatan datarnya dan paling besar 35 KOhm.

#### **5.2 Saran**

1. Untuk kedepannya agar gerak tangan robot dapat menyerupai gerak tangan secara presisi harus ditambahkan servo di setiap ruas jari tangan agar gerakan jari tangan robot dapat menyerupai jari manusia secara sempurna.
2. Tali yang digunakan pada jari-jari tangan sebaiknya digunakan yang fleksibel dan kuat serta harus diatur tata letaknya agar tidak terjadi persilangan tali yang menyebabkan tali menjadi kusut dan servo sulit untuk digerakkan.