

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil perancangan dan hasil analisa yang dilakukan pada “Rancang Bangun Dua Lengan Robot Berjari menggunakan Potensiometer sebagai Sensor Posisi Berbasis Arduino” maka penulis dapat menarik kesimpulan bahwa :

1. Sudut titik uji pengukuran yaitu 0° - 90° , Hasil putaran potensiometer (*transmitter*) dan sudut putaran (*receiver*) pada motor adalah linear.
2. Potensiometer *rotary* lebih cocok digunakan pada lengan robot karena data ADC (Analog Digital Converter) yang dihasilkan lebih stabil sehingga dapat menggerakkan motor servo dan motor DC lebih presisi pada 0° - 45° koordinat gerakannya.
3. Untuk setiap putaran 45° pada receiver sudut putaran motor DC, motor DC bergerak 0,9 detik atau 900 ms.

5.2 Saran

Dari pembuatan Laporan Akhir ini saran yang dapat diberikan oleh penulis adalah sebagai berikut :

1. Potensiometer sebagai sensor posisi dapat digantikan dengan flex sensor. Dikarenakan jika menggunakan flex sensor mekanik transmitter yang lebih mudah dirancang dan dibuat.
2. Untuk lebih presisi menentukan koordinat motor DC, menggunakan PID untuk mengontrol motor DC dengan input potensiometer sebagai sensor posisi.