

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

- 1 Arus yang masuk motor servo digerakkan secara bersamaan sebesar 1,2 A dikarenakan beban yang ditanggung lebih besar daripada dinyalakan secara bergantian yaitu sebesar 0,8 A.
- 2 Motor servo pada bahu hanya mencapai sudut 35° sesuai dengan putaran potensiometer 45° dan motor servo pada jari hanya mencapai sudut 35° sesuai kelengkungan *flex* sensor 90° dikarenakan berat beban dan mekanik yang kurang presisi.

5.2 Saran

1. Untuk pengembangan selanjutnya pada jari robot sebaiknya menggunakan motor servo metal gear agar lebih kuat menarik tangan agar bergerak.
2. Bentuk fisik pengendali maupun robot berpengaruh pada gerakan robot itu sendiri, sehingga dibutuhkan suatu perancangan mekanik yang lebih presisi dan akurat terhadap faktor pembebanan pada Lengan Robot.