

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 5.1 Kesimpulan

Berdasarkan uraian dan hasil yang didapat dalam proses pengujian perangkat dapat disimpulkan sebagai berikut:

1. *Prototype* robot lengan pemindah barang yang dikendalikan melalui aplikasi *smartphone android* dengan mikrokontroler Atmega 328P dapat berfungsi dengan baik.
2. Program pada IDE Arduino dan program aplikasi pengendalian pada *smartphone android* dapat difungsikan dengan baik untuk pengendalian *prototype* robot.
3. Program pengendalian gerak robot tidak dapat digabungkan dengan program *loadcell* pada satu tampilan *slide* dan satu mikrokontroler dikarenakan adanya pembacaan program oleh mikrokontroler Arduino *error* sehingga *prototype* robot ini menggunakan 2 mikrokontroller dan 2 tampilan *slide* yang masih saling terhubung.

#### 5.2 Saran

Pada *prototype* robot pemindah barang ini disarankan untuk memodifikasi lengan robot dengan fungsi yang lebih kompleks lagi seperti capit dapat berputar 360 derajat, memperbesar ukuran lengan dan sebagainya.