

## BAB VI

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 6.1 Kesimpulan

Dari hasil pembangunan prototip sambungan 0 untuk lengan telerobot industri berbiaya rendah dapat diambil kesimpulan bahwa prototip telah dapat berfungsi sesuai tujuan untuk membuat suatu sistem pengendalian terhadap posisi lengan robot berdasarkan sensor posisi. Sudut perputaran yang dapat dikendalikan adalah sejauh  $180^{\circ}$  sesuai dengan mekanisme lengan robot yang hanya dapat berputar sejauh  $180^{\circ}$ . Selain itu prototip sambungan 0 untuk lengan telerobot industri yang di bangun merupakan sistem kontrol berbiaya rendah karena jika dibandingkan dengan alat yang sejenis dipasaran harganya jauh lebih murah.

#### 6.2 Saran

Berdasarkan pembuatan sistem yang telah selesai dilakukan, maka didapatkan data-data yang dapat dijadikan bahan pengembangan produk menjadi lebih baik. Berikut ini beberapa saran yang dapat diberikan sebagai pengembangan yaitu sebagai berikut :

1. Dapat dibuat lengan robot yang lebih baik dengan mekanisme lebih dari 1 sambungan.
2. Robot dapat dikembangkan menjadi mekanisme otomatisasi dalam dunia industri yang sesungguhnya.