**BAB V**

**KESIMPULAN DAN SARAN**

Pada bab ini dibahas tentang kesimpulan dan saran yang dapat diberikan selama melakukan perancangan dan pembuatan *wrist assembly* pada robot lengan.

* 1. **Kesimpulan**

Setelah dilakukan pengujian dan analisa hasil pengujian dapat disimpulkan beberapa hal yaitu :

1. Perangkat lunak dapat mengendalikan gerak *wrist assembly* pada robot lengan sesuai dengan data yang dimasukkan.
2. *End effector* berupa *gripper* dapat mencekam benda kerja berpenampang kubus, balok, dan tabung.
	1. **Saran**

Dalam perancangan dan pembuatan *wrist assembly* pada robot lengan ini tentunya tidak terlepas dari beberapa kekurangan. Saran ini bertujuan agar konstruksi robot lengan ini dapat dibuat lebih sempurna. Saran yang dimaksud adalah sebagai berikut :

1. Prototype robot lengan dapat dibuat dengan bahan dasar selain akrilik, misalnya alumunium agar robot lengan menjadi lebih kokoh dan kuat.
2. Kinematika dan dinamika pada robot lengan sebaiknya dicari terlebih dahulu agar pergerakan robot lengan menjadi lebih halus.
3. Pemilihan motor servo sebaiknya diperhitungkan terlebih dahulu sesuai dengan kebutuhan yang diinginkan.