**BAB V**

**KESIMPULAN**

Pada bab ini akan dibahas mengenai kesimpulan dan saran dalam rancang bangun *arm assembly* pada robot lengan yang berbasis mikrokontroler *ATMega 8535*.

1. **Kesimpulan**

Dari hasil pengujian *arm assembly* pada robot lengan yang dilakukan dapat diambil beberapa kesimpulan yaitu:

1. Pergerakan robot lengan dapat dikontrol dengan menggunakan *form* pergerakan robot lengan secara komunikasi serial, yang dibuat pada program *visual basic 6.0.*
2. Robot lengan dapat disimulasikan berulang kali dengan pergerakan yang sama.
3. Robot lengan dapat mengangkat dan memindahkan benda kerja seberat 70 gram dari satu posisi ke posisi yang lain.
4. **Saran**

Dalam perancangan dan pembuatan *arm assembly* ini terdapat beberapa kekurangan. Saran bertujuan agar dalam pengembangan robot lengan selanjutnya untuk memperbaiki kekurangan yang ada pada tugas akhir ini. Beberapa saran tersebut diantaranya sebagai berikut:

1. Prototipe robot lengan dapat dibuat dengan bahan dasar selain akrilik, misalnya alumunium agar robot lengan menjadi lebih kokoh dan kuat.
2. Penggerak pada robot lengan sebaiknya mempunyai torsi yang lebih besar agar dapat mengangkat benda kerja yang mempunyai beban yang besar.