

BAB V PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan uraian dari perancangan dan implementasi sistem pada laporan ini maka dapat disimpulkan sebagai berikut.

1. Tampilan Visual pada robot saat ini dengan yang terdahulu sangat berbeda jauh dari segi model dan bahan yang digunakan serta penerapan desain yang berbeda

2. didapati tinggi robot 165cm diukur dari ujung lantai hingga kepala dan lebar 60cm dengan pengukuran dari bahu ke bahu

3. pada penempatan aktuator dibagi 5 point penting antara lain

A. hasil perbandingan komponen robot pada saat ini dan terdahulu berbeda

B. Didapati hasil pengujian nilai kondisi pada saat robot dalam kondisi standbay

C. Pada penempatan servo dimulai dari servo 1 sebagai penggerak pundak kiri, servo 2 sebagai penggerak bahu kiri, servo 3 sebagai penggerak lengan putar kiri, servo 4 sebagai penggerak siku bagian kiri kemudian untuk servo 5 sebagai penggerak pundak kanan, servo 6 sebagai penggerak bahu kanan, servo 7 sebagai penggerak lengan putar bagian kanan, servo 8 sebagai penggerak siku kanan

D. Pada penempatan Motor Dc diletakan dibagian kanan dan kiri bagian kaki sebagai mobilitas Robot

E. motor stepper digunakan sebagai penggerak leher pada robot humanoid.

4. pada hasil pengujian pengukuran jarak didapatkan hasil bahwa robot dapat dikendalikan sampai jarak maksimal 25m.

5. Robot mampu berjalan maju, mundur, kiri dan kanan sesuai dengan perintah yang ada dalam Program

5.2 Saran

Berdasarkan hasil pengujian sistem pada Desain Mekanis Robot Humanoid dapat disampaikan saran pengembangan sistem sebagai berikut :

6. Penyesuaian penempatan servo agar simetris antara bagian kanan dan kiri tujuannya untuk mendapatkan hasil pergerakan yang maksimal.

7. Perlu penambahan Baterai dengan maksud agar penggunaan daya robot dapat didistribusikan dengan tepat dan awet

8. Perlu penambahan aktuator pada area lengan dan tangan sehingga gerakan robot dapat lebih luwes

9. Perlu adanya manajemen terkait Rangkaian Elektronika yang digunakan agar proses perbaikan robot dapat dilakukan dengan mudah.