

BAB V

SIMPULAN DAN SARAN

Berdasarkan pengujian dan analisa sistem yang telah dilakukan pada bab IV (empat), maka dapat disimpulkan Mengenai Rancang Bangun Sistem Otomasi Gerakan Robot Humanoid Berbasis *Raspberry Pi* sebagai berikut:

5.1 Simpulan

Adapun simpulan dari penelitian ini sebagai berikut:

1. Servo pada lengan robot dapat berfungsi jika sensor proximity mendeteksi adanya objek pada jarak maksimal 80 cm.
2. Gerak sendi pada robot digerakkan secara otomatis dengan memanfaatkan sudut lekuk pada servo mulai dari pergelangan tangan sampai ke bahu.
3. Robot humanoid ini dapat berfungsi Ketika proximity sensor pada robot mendeteksi objek pada jarak 80 cm.
4. Sistem pada robot humanoid bergerak secara otomatis Ketika proximity mendeteksi objek pada jarak maksimal 80 cm yang kemudian di proses oleh raspberry dan memberikan output berupa gerak pada sendi robot..

5.2 Saran

Pada penelitian berikutnya diharapkan peneliti dapat mengembangkan kekurangan dari sistem yang telah dibuat. Berikut adalah saran untuk pengembangan penelitian berikutnya:

1. Akan lebih baik jika penelitian ini dilakukan dengan menggunakan alat yang lebih memadai sehingga alat ini bisa bekerja dengan baik.
2. Untuk pengembangan berikutnya diharapkan robot dapat melakukan interaksi dengan objek sehingga dapat melakukan beberapa gerakan yang tidak terbatas.
3. Peneliti selanjutnya diharapkan dapat menerapkan pergerakan pada robot supaya robot dapat bergerak kedepan atau kebelakang untuk menghampiri objek dan melakukan interaksi diiringi beberapa gerakan salam.