

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasar hasil pengujian dan pengamatan yang telah di laksanakan di laboratorium , dapat di simpulkan bahwa:

1. Rangkaian EMG sederhana yang di buat telah bekerja dengan baik dalam membaca dan menguatkan sinyal otot yang di dapat dari permukaan kulit menggunakan elektroda berbasis *gel*.
2. Program lengan robot yang di buat telah berjalan dengan baik setelah di kalibrasi dengan tipe otot yang berbeda-beda serta dapat di gunakan untuk menggerakkan 2 servo atau lebih sesuai dengan jumlah masukan sinyal otot yang di berikan, sedangkan respon program yang di buat terhadap perubahan sinyal otot adalah sangat baik sekali.
3. Prototip rangkaian EMG , Program , serta Lengan Robot yang di buat telah bekerja sesuai dengan rancangan awal secara baik keseluruhannya.

5.2 Saran

Alat ini masih dapat di kembangkan lagi kedepannya, terutama dalam segi mekanik maupun elektronik. Untuk bagian elektronik dapat di lakukan dengan menyederhanakan rangkaian EMG yang telah di buat. Untuk bagian mekanik dapat di lakukan dengan memberikan detail yang lebih pada bagian-bagian lengan robot.

