

# **Bab 5**

## **PENUTUP**

### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan perancangan dan pengujian yang telah dilakukan, penulis dapat menyimpulkan, diantaranya:

1. Grabber Robot yang dikendalikan melalui Blynk untuk membantu memindahkan benda yang ringan berbasis Arduino dan aplikasai android berhasil dibuat.
2. Kondisi output motor Servo sudah sesuai dengan output yang dirancang oleh penulis.

### **5.2 Saran**

Pada pembuatan robot ini, dapat diambil beberapa saran untuk dikembangkan lebih lanjut, diantaranya :

- Mengganti motor DC dengan motor yang memiliki torsi lebih besar, serta menambah catu daya dengan tegangannya yang lebih besar menyesuaikan bobot beban yang lebih besar misalnya 1kg atau lebih.