

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

1.1 Kesimpulan

1. Pengendali dapat mengendalikan derajat tiap *joint* robot
2. Pemindahan benda pada percobaan I dapat diselesaikan dengan 9 pesan selama 28 detik, pada percobaan II dapat diselesaikan dengan 24 pesan selama 59 detik, dan pada percobaan III dapat diselesaikan dengan 18 pesan selama 47 detik.
3. Perbedaan jumlah pesan dan durasi dipengaruhi beberapa faktor, antara lain keterampilan operator (manusia), letak benda, dan kualitas internet yang digunakan

1.2 Saran

Berdasarkan hasil pengujian yang diperoleh, untuk mengembangkan penelitian ini lebih lanjut ada beberapa saran dari penulis supaya alat ini dapat bekerja lebih baik, yaitu:

1. *Rate/Minutes* pada broker dibesarkan supaya pengendali dapat melakukan *publish data* lebih banyak setiap menitnya
2. Perancangan robot lengan lebih diperhitungkan supaya dapat diimplementasikan sesuai standar industri