

## BAB V

### PENUTUP

#### 5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian dan analisa yang telah dilakukan. Pada penelitian tugas akhir ini telah dibuat suatu alat yang dapat mengendalikan lengan robot sesuai dengan pergerakan lengan manusia yang dapat dikendalikan menggunakan sistem remot. Penggunaan *flexsensor* sangat baik dalam pemakaiannya dalam pengukuran kelengkungan sebuah tekukan dengan karakteristik yang dimiliki dapat membuat suatu hubungan linearitas antara tegangan dengan sudut. *Flex sensor* membutuhkan waktu untuk mendapatkan nilai pembacaan stabil. Sinyal EMG ketika kontraksi jika dilakukan penahanan akan mengalami penurunan nilai pembacaan sensor. Hal ini karena ketika kontraksi dilakukan penahanan otot akan mengalami pelemahan.

#### 5.2 Saran

Dari hasil analisa sistem maka ada beberapa hal yang perlu diperbaiki sebagai berikut:

1. Akurasi sistem alat ini masih dapat dikembangkan dengan menggunakan sebuah sistem cerdas buatan.
2. Perlunya suatu sistem yang dapat menentukan nilai min dan maks pembacaan sensor secara otomatis, sehingga tidak perlu mendeklarasikan nilai terlebih dahulu.