

## V PENUTUP

### 5.1 Kesimpulan

Berdasarkan penelitian kali ini dapat ditarik kesimpulan sebagai berikut.

1. Telah didapatkan dimensi konstanta kinematik berupa panjang rantai kinematik ( $L_2$  dan  $L_3$ ) serta jari-jari *platform* ( $r_p$ ) memenuhi kriteria *workingspace* yang dinyatakan dengan hubungan antara panjang rantai kinematik terhadap jari-jari *workingspace* maksimum pada bidang x-y, serta hubungan antara jari-jari *platform* terhadap ketinggian *workingspace* yang dapat dicapai mekanisme pada sumbu z. Yang mana diperoleh pada model 7 dengan konstanta kinematik  $L_2 = r_B$ ,  $L_3 = r_B$ , dan  $r_p = 0.5r_B$ .
2. Telah diperoleh persamaan *inverse kinematic* yang dapat menyatakan hubungan antara perpindahan atau pergerakan dari *platform* dengan sudut kemiringan *joint revolute* pada *base* yang dikalkulasi dengan program numerik dan telah divalidasi dengan simulasi CAD.

### 5.2 Saran

Setelah dilakukannya penelitian ini, maka dapat disarankan terhadap peneliti selanjutnya agar penelitian ini diaplikasikan ke dalam pembuatan komponen mekanik sebagai validasi untuk hasil analisis *workingspace* serta *inverse kinematic* yang didapatkan pada simulasi dan kalkulasi numerik.

