BAB V
PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Telah didapatkan desain komponen mekanik dari mekanisme 3-URU rotasi murni berupa rantai kinematik, batang penghubung, *fix base*, *moving platform* dengan bentuk yang mampu *assembly* berdasarkan capaian *workingspace* dan analisis statik dengan menggunakan program CAD berupa :

1. Kemiringan maksimum *platform* terhadap base sebesar 60°.
2. Dengan menggunakan bahan *stainless steel,* massa keseluruhan komponen bergerak adalah 10 Kg.
3. Volume keseluruhan komponen bergerak adalah 2,54 dm^3.
4. *Safety factor* yang didapatkan saat beban yang diberikan sebesar 20 Kg dengan material *stainless steel* adalah 3,92.

5.2 Saran

Setelah dilakukannya penelitian maka dapat disarankan terhadap penelitian selanjutnya untuk menghindari jumlah penggunaan komponen mekanik agar tidak menurunnya kekakuan dari mekanisme paralel rotasi murni 3 – URU .

UNIVERSITAS ANDALAS
UNTUK KEDJAJAAN BANGSA