

## BAB V

### KESIMPULAN

#### 5.1 Kesimpulan

Dalam penelitian ini telah didapatkan desain CAD untuk dua puluh jenis konfigurasi struktur rantai kinematik yang menghasilkan gerak translasi dengan menggunakan sambungan *revolute* dan sambungan prismatic serta memperhatikan arah sambungan saat melakukan proses *assembly*, dimana sambungan *revolute* ( $\dot{R}$ ) dipasang tegak lurus terhadap arah sambungan *revolute* ( $\ddot{R}$ ) dan sambungan prismatic (P), kemudian untuk sambungan prismatic (P) dipasang tegak lurus satu sama lain. Selanjutnya jumlah konstanta kinematik yang diperlukan mekanisme untuk dapat bergerak translasi ada tiga buah yaitu jari-jari *base*, batang penghubung atau *link*, dan jari-jari *platform*.

