

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

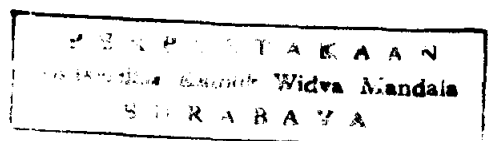
#### 5.1. Kesimpulan :

Setelah melakukan pengukuran dan pengujian alat maka dapat disimpulkan bahwa :

1. Derajat putar lengan *Pneumatic Gripper* sudah sesuai dengan rancangan awal.
2. Tinggi gerakan vertikal lengan *Pneumatic Gripper* sudah sesuai dengan rancangan awal.

#### 5.2. Saran :

1. Pergerakan pneumatic gripper dapat dikembangkan lagi sehingga dapat melakukan beberapa gerakan sekaligus.
2. Sistem pengontrolan dapat dikembangkan, sehingga dalam proses penyusunan barang ke rak tujuan dapat dilakukan secara acak.
3. Konfigurasi tempat barang tujuan dapat dikembangkan dengan variasi dengan menggunakan kontrol posisi pneumatic yang lebih canggih.



## DAFTAR PUSTAKA

## DAFTAR PUSTAKA

1. Ardaytio, David. D, *Fundamentals of Robotics*, Marcel Dekker, Inc, 1987.
2. Coughlin, Robert F., and Driscoll, Frederick F., *Penguat Operasional dan Rangkaian Terpadu Linear*, Penerbit Erlangga, 1994.
3. ED – 7400, The Trainer, *Electropneumatic Practice*, ED Laboratory.
4. Fu, K. S., Gonzalez, R. C., Lee, C. G. S, *Robotics Control, Sensing, Vision and Intelligence*, McGraw – Hill, Inc, 1987.
5. Hallam, Paul., Hogdes, Bernard, *Industrial Robotics*, Heinemaan Newnes, 1990.
6. Maloney, Timothy J., *Modern Industrial Electronics*, Prentice – Hall, Inc, 1996.
7. Patient, Peter., and Pickup, Roy., Powell, Norma, *Pengantar Ilmu Teknik Pneumatika*, Penerbit PT. Gramedia Jakarta, 1985.
8. Parr, E. A, *Programmable Controllers*, Heinemaan Newnes, 1993.
9. Rembold, Ulrich, *Robot Technology And Application*, Marcel Dekker, Inc, 1990.
10. Schilling, Robert J, *Fundamentals of Robotics Analysis & Control*, Prentice – Hall, Inc. 1990.
11. Zeldman, Maurice I, *Robots*, Marcel Dekker, Inc, 1984.