

BAB V PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan data pengukuran yang dilakukan pada penelitian ini, maka tiga sendi pada kaki robot hexapod dapat diatur gerakannya menggunakan metode kendali kubik polinom dan memakai metode kendali inverse kinematic. Kedua kendali tersebut dapat menghasilkan gerakan kaki sesuai yang diharapkan mengikuti titik-titik trajektori dan robot dapat berjalan sesuai dengan arah yang diinginkan. Hasil pengukuran penerapan kendali pada kaki robot menghasilkan galat rata-rata 16,64% pada trajektori langkah dan 9,81% pada trajektori lurus.

5.2 Saran

- a. Gerakan robot cenderung ke satu sisi, sehingga perlu penambahan sensor dan kendali PID agar gerakan robot dapat lurus.
- b. Pada penelitian ini masih perlu ditambahkan kendali body kinematic agar robot dapat digerakan pada bidang lain.
- c. Penentuan titik koordinat awal untuk membuat trajektori langkah kaki masih dilakukan secara perhitungan, kedepan perlu dibuat system adaptif.
- d. Perlu menggunakan material Servo tipe digital agar lebih presisi.