

## BAB 6

### KESIMPULAN

1. Dengan menggunakan satu unit Mikrokontroler AT89S52 dan perangkat lunak dapat digunakan mengendalikan robot dua lengan dengan tugas khusus untuk meracik obat di apotik.
2. Robot ini dikhususkan untuk meracik obat bentuk kapsul atau pil padat bukan obat berbentuk cair atau serbuk.
3. Dengan menggunakan motor stepper menentukan posisi tiap lengan menjadi mudah.
4. Pada pengujian Rangkaian motor dapat diamati cukup cepat dan tepat untuk mencapai posisi yang diinginkan.
5. Terlihat terjadi sedikit pergeseran posisi dari yang seharusnya dituju disebabkan pembulatan perhitungan dari koordinat kartesian kebesaran sudut, sehingga perlu diadakan koreksi lagi besar sudut yang seharusnya.
6. Disimpulkan cara yang paling tepat, mudah dan efisien yaitu dengan cara *trial and error* untuk kemudian setiap sudut yang dihasilkan dicatat dan ditabelkan untuk disimpan dalam memori mikrokontroler.