

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1 Kesimpulan**

Dari hasil pengujian, pengukuran dan analisis, maka tingkat keberhasilan yang didapat 84% dari 12 percobaan proses pemindahan barang, dan tingkat kegagalan 16% dari 12 percobaan pemindahan barang. Dengan demikian dapat disimpulkan sesuai tujuan bahwa mikrokontroler dapat digunakan pada mesin katrol secara otomatis.

#### **5.2 Saran**

Beberapa saran untuk perbaikan dan pengembangan alat adalah alat dapat dikembangkan dengan menambahkan manual/otomatis. Dan juga dapat dikembangkan dengan sistem tanpa harus kembali ke home untuk perintah selanjutnya. Agar tidak terjadi beban kejut pada loadcel, pengembang selanjutnya mengganti motor hook yang memiliki rpm motor lebih rendah dari motor sebelumnya yaitu 38rpm. Mekanik pada alat kurang sempurna dikarenakan masih ada kegagalan pada mekanik runway rail.