

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan pengukuran dan hasil data yang telah diamati, maka penulis dapat menarik kesimpulan bahwa:

1. Perancangan bangun *Wheel Speed Transducer* yang menggunakan sensor infrared (IR) dapat mensimulasikan mekanisme kerja dari *Wheel Speed Transducer* untuk mendeteksi kecepatan putar roda atau *RPM* yang terdapat pada *Antiskid System* yang digunakan saat pesawat mendarat atau *landing*.
2. Terdapat perbedaan nilai *RPM* dari perbandingan pembacaan *RPM* yang dideteksi oleh Sensor *Infrared* yang ditampilkan pada LCD dengan pembacaan *RPM tachometer* dengan nilai rata-rata persentase error sebesar 3,37 % pada kondisi sebelum pengereman dan 2,53 % setelah pengereman. Hal ini mengindikasikan bahwa sensor IR bekerja dengan baik.
3. Motor Servo yang digunakan untuk melakukan pengereman bekerja dengan baik. Hal ini ditunjukkan pada pembacaan *RPM* yang menurun sampai dengan roda berhenti.

5.2 Saran

Dalam Laporan Akhir ini penulis juga memberikan saran kepada pembaca yang ingin melakukan percobaan ataupun membuat alat yang serupa seperti penulis, yaitu:

1. Pemilihan sensor untuk mendeteksi kecepatan putar roda atau *RPM* disarankan dengan spesifikasi tidak sensitif terhadap cahaya untuk hasil yang lebih akurat.
2. Disarankan untuk menambahkan indikator saat melakukan pengereman berupa LED ataupun *Buzzer*.