

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan pengujian yang telah dilakukan dari data hasil penelitian dan analisa terhadap Rancang Bangun Pengasapan Ikan Salai otomatis dapat disimpulkan bahwa :

1. Motor Stepper NEMA-17 pada Rancang Bangun Pengasapan Ikan Salai Otomatis sebagai penggerak rotary didalam oven. Putaran motor stepper NEMA-17 dibagi menjadi 100 langkah. Motor Stepper NEMA-17 dengan *step angle*  $\approx 0,9^\circ$  memerlukan waktu 900 s di setiap kecepatan putaran.
2. Motor stepper NEMA-17 searah jarum jam (*Clockwise*) dari kanan sampai kekiri  $\approx 0,9^\circ$ . Motor stepper NEMA-17 bergerak dari urutan (*sequence*) Coil A – Coil B – Coil C – Coil D.
3. Motor stepper NEMA-17 berlawanan arah jarum jam (*Counter Clockwise*) dari kiri sampai kekanan  $\approx 0,9^\circ$ . Motor stepper NEMA-17 bergerak dari urutan (*sequence*) Coil D – Coil C – Coil B – Coil A.

#### **5.2 Saran**

Berikut adalah saran yang dapat diterapkan untuk pengembangan Rancang Bangun Pengasapan Ikan Salai Otomatis:

1. Pada bagian penggerak rotary atau akuator menggunakan motor yang memiliki RPM lebih besar torsinya agar tahan lama, supaya panggangan ikan secara otomatis bekerja lebih baik dari sebelumnya.
2. Meningkatkan perancangan mekanik sistem pengasapan ikan salai otomatis dibuat dalam bentuk yang lebih dari yang sudah ada, agar memudahkan untuk disimpan.