

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

- Rancang bangun modifikasi pergerakan *prototype articulated* dan *bucket* dengan menggunakan pengendali jarak jauh pada *wheel loader*
- Motor *DC servo* dan motor *Dc* merupakan penggerak utama dari alat ini
- Alat ini memiliki kecepatan yang konstan dan batas angkut maksimal sebesar 1kg
- Aki merupakan penyuplai energi dari semua motor yang digunakan
- Pengontrolan alat menggunakan *remote controller* yang mempunyai jarak kendali *controller* bisa mencapai 10 m.

Alat ini memiliki bahan dasar berupa Aluminium alloy profil “L”. Alat bantu yang digunakan dalam proses pengerjaan ialah gerinda, cak gerinda, bor, cak bor, dan solder. Dalam proses pengerjaan alat seperti pemotongan dan pengeboran haruslah persisi, dan juga untuk pemasangan komponen penerus daya seperti motor *servo* dan motor *dc* juga harus pas pada posisinya agar terhindar dari gesekan antar komponen.

Dalam proses pengujian alat simulasi pastikan bahwa tidak ada kabel yang bersentuhan agar terhindar dari korsleting. Biaya total yang diperlukan untuk pembuatan alat simulasi ini adalah Rp,2.300.000,00 dan memerlukan waktu selama 461 menit dalam pengerjaannya.

5.2 Saran

Sebelum melakukan proses pengujian, adapun langkah-langkah yang harus diperhatikan.

- Memperhatikan gambar rancangan alat.
- Memeriksa alat-alat yang digunakan untuk melakukan pengerjaan.
- Tetap mengutamakan K3