

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1 Kesimpulan**

- Rancang bangun simulasi *undercarriage* ini menggunakan sistem kerja mekanis
- Motor *wiper* merupakan penggerak utama dari alat simulasi ini
- Aki merupakan penyuplai energi dari semua motor yang digunakan
- Pengontrolan alat menggunakan saklar atau *switch on off on* yang dibuat seperti remot pengontrol
- Alat ini dapat bergerak maju, mundur, berbelok kanan kiri, maupun berputar sampai 360<sup>0</sup>
- Perawatan yang harus dilakukan pada alat simulasi ini berupa pengecekan pada komponen-komponen utama seperti, motor *wiper*, kabel, *sprocket*, rantai, *idler*, aki, maupun rangka *chasis* dan rangka *track frame* agar tidak terjadi korosi
- Perawatan ini dilakukan bertujuan agar alat simulasi ini dapat bekerja dan berjalan dalam kondisi yang maksimal.

#### **5.2 Saran**

Sebelum melakukan proses perawatan dan perbaikan, adapun peralatan dan komponen yang harus diperhatikan sebagai berikut:

- Siapkan peralatan sebelum melakukan aktivitas perawatan dan perbaikan alat simulasi ini seperti, kain majun, kuas, pembersih rantai. Alat utama seperti, obeng isolasi dan *solder* untuk perawatan dan perbaikan pada bagian kelistrikan.
- Adapun komponen yang harus dilakukan perawatan dan perbaikan seperti, motor *wiper*, kabel, *sprocket*, rantai, *idler*, aki, maupun rangka *chasis* dan rangka *track frame* agar tidak terjadi korosi

- Selalu melakukan pembersihan alat simulasi ini sebelum dan sesudah digunakan, bertujuan agar alat simulasi ini dapat bekerja dan berjalan dalam kondisi yang maksimal
- Selalu menggunakan dan menerapkan keselamatan dan kesehatan kerja (k3)