

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian dan pengukuran didapat kesimpulan sebagai berikut :

1. Motor DC yang digunakan pada penelitian kali ini dapat bekerja sesuai perencanaan dikarenakan apabila sensor *infrared* mendapatkan nilai *high* maka motor DC dapat berhenti.
2. Motor servo yang digunakan dapat berfungsi yaitu dengan berputar sebesar  $47^\circ$  untuk servo nomor 3,4 dan servo nomor 1,2,5,6,7 berputar sebesar  $78^\circ$ , dari hasil tersebut setiap servo mengalami keakuratan yang kurang baik yang seharusnya servo nomor 3,4 berputar sebesar  $45^\circ$  dan servo 1,2,5,6,7 berputar sebesar  $75^\circ$ .
3. Sensor *Infrared* dapat mendeteksi keberandaan benda dengan baik serta dapat mengirimkan berupa inputan kepada mikrokontroler untuk memerintahkan motor DC untuk berhenti.
4. Tombol *push button* yang di gunakan pada penelitian kali ini dapat berfungsi dengan baik di karenakan apabila tombol ditekan akan menghasilkan nilai *high* serta data tersebut yang berupa inputan dapat di terima mikrokontroler.

#### 5.2 Saran

Adapun saran yang dapat disampaikan penulis dari Sistem Rancang Bangun Alat Penggeser Gelas Otomatis Pada Mesin Pembuat Kopi Cepat Saji yaitu :

1. Penelitian selanjutnya dapat menggunakan atau menambahkan suatu sistem lengan robot agar dapat memudahkan peletakan gelas pada *belt conveyor*.
2. Pada penelitian selanjutnya peneliti dapat menanamkan sistem yang dapat di integrasikan dengan aplikasi *mobile* agar pemesan tak perlu menghampiri alat untuk memesan.
3. Pada pengembangan selanjutnya penggunaan *belt conveyor* diharapkan dapat menggunakan *belt khusus conveyor*.

