

BAB V

PENUTUP

5. 1. Kesimpulan.

Dari hasil pengujian dari alat simulasi lift barang yang nanti dikontrol oleh mikrokontroler ini dapat diambil beberapa kesimpulan sebagai berikut :

1. Dengan memanfaatkan mikrokontroler arduino kita dapat merancang sebuah sistem pengontrolan miniatur lift.
2. Kecepatan motor DC pada saat menarik beban selalu konstan.
3. Limit switch bekerja secara maksimal, itu dapat diketahui ketika carlift menyentuh limit switch dan motor berhenti menarik carlift.
4. Untuk menggunakan pada beban yang besar maka kita juga harus mempertimbangkan kemampuan bahan yang digunakan untuk komponen.

5. 2. Saran.

Berdasarkan hasil dapat disimpulkan saran, sebagai berikut:

1. Sebaiknya simulasi ini dilengkapi dengan sistem pengereman agar pada saat carlift berhenti bisa berhenti secara pelan dan tidak merusak barang yang dibawa atau berada didalam carlift.
2. Kecepatan motor juga seharusnya dikontrol agar tidak terlalu cepat atau juga tidak terlalu pelan.