

BAB V

PENUTUP

Pada bab ini akan dibahas mengenai kesimpulan dan saran dari Perancangan Penyambung *Track Electric* dan Pemantau Ketepatan Rel Berbasis Arduino.

5.1 Kesimpulan

Kesimpulan yang diperoleh selama melakukan kerja praktik di lingkungan PT INKA (Persero) adalah sebagai berikut :

1. Alat yang dibuat oleh penulis sudah dapat dikendalikan lebih mudah dan hanya membutuhkan 1 operator saja.
2. Saat ini , alat yang dbuat penulis sudah dapat memudahkan operator dalam memindahkan dan menyembrangkan material dari satu tempat ke tempat lain.
3. Kemudahan operator dibantu karena adanya sensor yang terpasang di Alat yang penulis buat, kemudian data sensor ditampilkan pada *dashboard*, sehingga operator mengetahui posisi alat yang dikendalikan sudah tepat dan lurus.
4. Pengendalian penyambung *track* sudah dibuatkan dalam bentuk tombol *electric* yang ada di dalam dashboard.

5.2 Saran

1. Alat ini masih bisa dikembangkan pada bagian pengendalian secara lebih efisien yang membuat kinerja operator lebih ringan, dengan menggunakan microcontroller terbaru dengan spesifikasi yang lebih tinggi serta sensor yang lebih baru (*update*) .

2. Pembuatan penyambung *track electric* dapat dibuatkan sebuah aplikasi baru yang bertujuan untuk memantau pada saat alat ini sedang digunakan, serta menambah keamanan operator yang sedang bekerja dan pekerja lain di sekitarnya yang bersifat darurat.

