

BAB VI

PENUTUP

6.1 KESIMPULAN

Setelah melakukan berbagai percobaan dan analisis terhadap alat yang telah dirancang, dapat diambil beberapa kesimpulan antara lain :

1. Alat pemotong tahu yang telah dirancang masih menggunakan motor servo yang memiliki kekuatan putar terlalu kecil, sehingga kesulitan Ketika menggerakkan wadah pisau pemotong dengan ukuran yang cukup besar, dan jarak yang dihasilkan juga masih relative kecil.
2. Penggunaan sensor jarak untuk mendeteksi tahu yang akan di potong masih tidak efektif, karena alat masih tidak dapat membedakan tahu dengan benda lainnya.
3. Pengguna masih belum bisa menyesuaikan atau merubah ukuran pisau potong.
4. Pengguna tidak dapat memberikan perintah langsung, berapa banyak tahu yang akan di potong dan bentuk potongan yang di inginkan.

6.2 SARAN

Bagi pembaca yang tertarik untuk mencoba membuat atau mengembangkan alat pemotong tahu otomatis ini, maka penulis mempunyai beberapa saran yang dapat dipertimbangkan diantaranya adalah sebagai berikut :

1. Agar wadah pemotong menjadi lebih kuat dan jarak yang diberikan menjadi lebih baik, maka sebaiknya menggunakan solenoid atau katrol untuk menggerakkan wadah pemotong.
2. Peneliti dapat menambahkan reels atau rantai penggerak yang dapat memindahkan langsung tahu yang akan di potong, maupun yang sudah di potong, sehingga pengguna tidak perlu memindahkan dan meletakkan tahu yang akan di potong secara manual, sehingga pengguna tidak takut terluka karena pisau pemotong.
3. Mengganti sensor pendeteksi yang dapat membedakan benda yang akan di potong.
4. Memberikan perangkat tambahan dimana nantinya pengguna dapat memberikan perintah secara langsung mengenai banyaknya tahu yang akan di potong dan ukuran tahu yang ingin di potong.
5. Menambahkan fitur baru yang dapat merubah ukuran dari pisau pemotong, sehingga pengguna dapat menyesuaikan ukuran sesuai dengan kebutuhan.