

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Kesimpulan beberapa hal yang menjadi hasil akhir dari perancangan ini sebagai berikut :

1. Perancangan mekanisme body stabiliser pada model kendaraan roda empat sesuai dengan tujuan yang diharapkan. Dimana perancangan sesuai dengan desain yang diusulkan dan setiap komponen yang terdapat pada prototipe bekerja sesuai fungsinya.
2. Perancangan pemrograman mikrokontroler body stabiliser pada model kendaraan roda empat sesuai dengan tujuan yang diharapkan. Dimana kode pemrograman yang dibuat setelah di implementasikan sesuai fungsi dari masing – masing kode pemrograman dan tidak mengalami masalah saat proses verifikasi dan proses upload ke Arduino.
3. Implementasi pemrograman (*coding*) pada prototipe model kendaraan roda empat menghasilkan gerakan atau respon sesuai yang diharapkan, meskipun respon dari gerak *platform* masih kurang responsif dan stabil.
4. Kombinasi antara sistem kestabilan bodi pada kendaraan dengan sistem instrument dan komputasi dapat tercapai, sehingga tingkat kenyamanan pada kendaraan khususnya kestabilan bodi menjadi lebih terjamin.

5.2 Saran

Saran pada perancangan ini yaitu :

1. Pada perancangan selanjutnya penambahan sistem kendali dapat dilakukan guna meningkatkan respon kestabilan.
2. Pengembangan pada kode pemrograman (*coding*) masih dapat dilakukan.
3. Perencanaan yang lebih matang terhadap mekanisme prototipe dibutuhkan agar kinerja prototipe lebih maksimal.

5.3 Ucapan Terimakasih

Dalam kesempatan ini penulis menyampaikan persembahan dan ucapan terima kasih kepada pihak-pihak yang telah membantu, yaitu kepada:

1. Bapak Rokhman dan Ibu Dra. Siti Kholifah, tercinta beserta keluarga yang telah memberikan semangat, serta dukungan moril maupun materil yang telah menjadi motivasi bagi penulis.
2. Bapak Berli Paripurna Kamiel, S.T., M.M., M.Eng.Sc., Ph.D. selaku ketua Program Studi Teknik Mesin, Universitas Muhammadiyah Yogyakarta dan selaku dosen pembimbing I yang telah meluangkan waktu membimbing dengan sabar dan memberi arahan dengan baik, secara penulisan dalam memberikan masukan dan konsultasi selama penyusunan tugas akhir ini.
3. Bapak Dr. Bambang Riyanta, S.T., M.T. selaku dosen pembimbing II yang telah meluangkan waktu dalam membimbing secara penulisan dalam memberikan masukan dan konsultasi selama penyusunan tugas akhir ini.
4. Bapak Drs. Sudarisman, M.S.Mechs., Ph.D. selaku dosen penguji yang bersedia meluangkan waktu untuk memberikan kritik dan saran dalam sidang tugas akhir.
5. Kepada seluruh dosen, staf dan pengajar Prodi Teknik Mesin Universitas Muhammadiyah Yogyakarta selama masa penyusunan Tugas akhir.
6. Kepada Legisa Madri Wibawati Mar'atul Khoiriyah yang selalu mengingatkan mengerjakan, memberi motivasi, dukungan, semangat, nasihat dan menerima keluhan, hingga terselesainya tugas akhir ini.
7. Kepada sahabat seperjuangan Zaki, Adib, Aryo, Ganang, Sidik, Suharko, Fajri, Ade, Singgih, Firly, Achmad, Noor dan teman-teman lainnya yang sudah membantu dalam menyelesaikan tugas akhir ini.
8. Kepada seluruh kawan-kawan kelas C dan mahasiswa prodi teknik mesin angkatan 2014 yang selalu memberi motivasi dan membantu dalam menyelesaikan tugas akhir ini
9. Kepada kelompok TA perancangan prototipe body stabiliser control yang bersama-sama menyelesaikan tugas akhir ini.

10. Semua pihak yang tidak dapat penulis sebutkan satu persatu yang telah membantu penulis dalam pelaksanaan kerja praktik ini.