

## BAB V

### KESIMPULAN DAN DISKUSI

#### A. Kesimpulan

Berdasarkan hasil perancangan dan pengujian alat, berdasarkan pada tabel validasi maka dapat disimpulkan bahwa alat dapat bekerja menggerakkan lengan X dan Y menuju titik penempatan dengan nilai tingkat ketelitian *error* pada X (tetap) nilai *error*, pada sumbu X = 1,95% dan pada sumbu Y = 0,58%, sedangkan pada Y (tetap) mempunyai nilai tingkat ketelitian *error* untuk sumbu X = 2,01% dan pada sumbu Y = 0,45%. Hasil pengujian implementasi menunjukkan bahwa sistem dapat menggerakkan kedua lengan *crane* secara otomatis menuju titik – titik koordinat X dan Y, dengan jumlah sampling data koordinat sebanyak 25 kali dengan 5 kali percobaan pada setiap nilai titik koordinatnya.

#### B. Diskusi

Selama dan setelah penelitian ini terlaksana terdapat permasalahan – permasalahan sebagai berikut :

1. Penelitian ini hanya merancang sistem crane dua dimensi dengan menggunakan sistem koordinat X dan Y dengan hanya mengatur titik

2. Karena keterbatasan alat dan pengetahuan peneliti maka hasil penempatan titik – titik koordinat yang dihasilkan oleh pergerakan lengan belum bisa menghasilkan nilai yang ideal, sehingga diperlukan penelitian lebih lanjut guna mendapatkan nilai hasil gerak lengan dengan tingkat kepresisian yang lebih baik.