

## V. SIMPULAN DAN SARAN

Berdasarkan pada pembahasan yang telah diuraikan pada bab IV dan mengacu pada metode penelitian, maka dapat ditarik beberapa simpulan dan saran sebagai berikut :

### A. Simpulan

1. Dari pengujian dan pengukuran yang telah dilakukan, didapatkan nilai kesalahan terbesar untuk masing-masing sumbu masih dibawah 20% yaitu 3% dan 8,4%.
2. Rangkaian driver yang digunakan menggunakan IC L297 sebagai controller dan IC L298 sebagai penguat daya kemotor.
3. Nilai kompensasi jumlah step yang diberikan adalah 2 kali lipat dari jumlah step yang ideal.
4. Nilai error pada sistem yang telah dibuat sangat dipengaruhi sistem penggerak numerik yang dibuat.
5. Beberapa penyebab nilai kesalahan ditinjau dari pendekatan mekanik yang telah dilakukan, adalah karena cacat pada pitch ulir akibat terkena percikan las pada saat perakitan dan pemasangan roda yang tidak sejajar.

## **B. Saran**

Berdasarkan penelitian yang telah dilakukan, untuk mendapatkan hasil yang optimal maka disarankan untuk :

1. Perlu memperhatikan metode perakitan pada bagian ulir penggerak agar tidak terjadi cacat pada saat perakitan.
2. Sebaiknya ulir yang digunakan dibuat sendiri agar ukuran diameter serta pitch yang dibuat bisa disesuaikan dengan kebutuhan.