

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil perancangan, analisa dan pembahasan dapat disimpulkan :

1. Monitoring posisi gelas tidak dapat dilakukan dengan sempurna. Hal ini disebabkan karena putaran motor tidak selalu presisi mengakibatkan posisi gelas tidak tepat diatas LDR. LDR tidak mendapatkan cahaya ketika gelas diangkat.
2. *Delay* pengisian air bergantung pada debit aliran air pada kran solenoid yang dikontrol dengan program. *Delay* program pengisian air dapat diatur tetapi harus melebihi batas minimal *delay* pengisian.

5.2 Saran

1. Untuk memperoleh putaran motor yang presisi, hendaknya digunakan motor servo atau motor *stepper*.
2. Untuk menghemat waktu pengisian, dapat digunakan kran solenoid berdiameter lebih besar, karena debit aliran airnya lebih besar.
3. Perlu diperhitungkan *delay* sesudah pengisian. Maksudnya sebelum motor berputar untuk mengisi gelas berikutnya, ditambahkan *delay* setelah pengisian. Hal ini untuk menampung tetesan air setelah kran solenoid tertutup.