

BAB V

PENUTUP

5.1. Kesimpulan.

Dari hasil pengujian yang dilakukan maka dapat ditarik kesimpulan bahwa:

1. Penggunaan PLC sebagai pengendali *forclift* lebih efisien dan efektif, karena tidak memerlukan banyak kabel.
2. Dalam penggunaan PLC sebagai pengendali harus didukung dengan perangkat mekanik yang sesuai, sehingga hasil yang diinginkan tercapai.
3. Pengendalian *forclift* dalam menentukan titik yang dituju dengan menggunakan PLC sangat tepat dimana dari hasil pengamatan didapatkan suatu mekanisme yang sesuai dengan hasil yang diinginkan.

5.2.Saran.

1. Alat ini dapat di kembangkan dalam dunia industri yang banyak memerlukan bantuan tenaga mesin sehingga nantinya dapat menghemat waktu dalam suatu produksi barang.
2. Dalam sistem penguncian gerakan *forclift* sebaiknya menggunakan sistem *magnetic* upaya lebih aman dan bekerja dengan baik.