

BAB V

PENUTUP

Setelah melakukan perancangan baik *hardware* maupun *software* maka dari hasil penelitian dan pengujian sistem ini diperoleh:

5.1 Kesimpulan

Dari beberapa tahap perancangan, pembuatan dan pengujian Alat Pemotong Tempe Otomatis Berbasis Mikrokontroler ini dapat diambil kesimpulan antara lain:

1. Telah dibuat Alat Pemotong Tempe Otomatis Berbasis Mikrokontroler seperti yang telah dibahas pada BAB sebelumnya.
2. Telah diimplementasikan Alat Pemotong Tempe Otomatis Berbasis Mikrokontroler dengan menggunakan bahasa *Basic* di dalam *software* BASCOM-AVR
3. Perangkat pada alat ini dapat bekerja dalam mengendalikan *motor driver* yang didalamnya terdapat *Transistor* IRF 540 dan IRF 9450 sebagai pengganti *relay* yang mampu memutus dan menghubungkan sumber tegangan yang mengalir di Alat Pemotong Tempe Otomatis Berbasis Mikrokontroler ini.

5.2 Saran

Dalam perancangan Alat Pemotong Tempe Otomatis Berbasis Mikrokontroler ini penulis memberi saran – saran pengembangan lebih lanjut untuk mencapai Alat yang lebih sempurna, antara lain:

1. Ukuran lebar *conveyor* yang dibuat masih tergolong sempit, sehingga ukuran lebar tempe juga harus disesuaikan dengan ukuran *conveyor* yang ada.
2. Kondisi mata pisau harus benar – benar lurus dan rata dengan *conveyor* sehingga untuk memotong tempe dapat terpotong dengan sempurna.
3. Posisi mata pisau harus tepat dalam artian untuk alat ini agar dapat memotong tempe dengan hasil tipis dibutuhkan posisi mata pisau terletak pada bidang miring yang ada pada alas *conveyor*, sehingga tempe dapat jatuh dengan sendirinya setelah dipotong.
4. Untuk komponen *hardware* yang tersedia masih kurang rapi dan seharusnya dapat dijadikan menjadi satu board serta dilindungi oleh kotak (*box*) sehingga aman apabila diinginkan untuk diproduksi dalam jumlah banyak.

