

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil penelitian yang dilakukan dapat diambil kesimpulan sebagai berikut :

- Mikrokontroler AVR ATmega328 mampu berfungsi sebagai pengendali utama yang mengendalikan pompa dok berbasis mikrokontroler. Semua proses bisa dikendalikan dengan baik, mulai dari IC ATmega328, *Bluetooth*, LCD 16x2, dan Relay. System pengendali pompa ini yang dirancang berguna untuk mengendalikan pompa dok sehingga menjaga kestabilan untuk proses pengangkatan kapal.
- System pengendali ini yang dirancang berguna untuk penaikan dan penurunan dok kapal sehingga dapat memberi efisiensi bagi operator dalam mengoperasikan pompa-pompa yang ada di dok dan tidak terpaku di *control room*.

5.2 Saran

Pada penelitian ini memiliki banyak kekurangan, sehingga dimungkinkan untuk pengembangan lebih lanjut, oleh karenanya penulis merasa perlu untuk memberi saran bahwa pengembangan system pengendali pompa dok ini dapat diperbaiki lagi.