

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan hasil analisa dan pembahasan yang telah dilakukan, dapat di ambil beberapa kesimpulan yaitu sebagai berikut:

1. Berdasarkan hasil pengujian, alat dapat bekerja dengan baik motor pengaduk dan pompa sirkulasi dapat berputar dengan normal saat power masuk dan dapat di seting kecepatan motor pengaduknya dengan menggunakan potensiometer, layar LCD menampilkan tanggal, jam dan pH sesuai dengan cairan pH buffer.
2. Pada pengujian sistem pembersih sensor pH otomatis berbasis robot arm mulai gerak dengan ketepatan waktu yang pas dan dapat memasukkan sensor pH kedalam setiap tangki dengan sempurna.
3. Pada pengujian pompa soda hasil ini sesuai dengan yang diinginkan perusahaan untuk *stabilizer* pH yang ada pada tangki. Motor pompa menyala saat $\text{pH} \leq 6.00$ dan akan berhenti saat $\text{pH} \geq 7.00$.

5.2. Saran

Perlu dilakukan analisa lebih lanjut pada sistem pembersih sensor pH otomatis berbasis robot arm untuk mendapatkan tempat saat membersihkan sensor pH di perusahaan, karena ini hanya simulasi saja dan jika di aplikasikan di perusahaan maka memerlukan ukuran tempat yang lebih besar dan gerak yang lebih luas untuk di aplikasikan dengan tangki sesungguhnya.