



BAB IV PENUTUP

4.1 Kesimpulan

Setelah melakukan kegiatan Praktik Kerja Lapangan (PKL) di PT Gunung Raja Paksi Tbk., penulis dapat menarik kesimpulan sebagai berikut:

1. Perancangan pengontrolan *Overhead Crane* menggunakan *joystick* yang kontrol oleh operator di kabin kontrol.
2. Untuk mempercepat dan menjaga kecepatan motor dapat menggunakan resistan dan/atau *Variable Speed Drive (VSD)* yang dikontrol oleh *joystick* sehingga waktu tempuh lebih singkat dan menjaga beban agar stabil.
3. Sistem pengereman / *brake* berfungsi pada saat kapasitas beban angkat berlebih memungkinkan beban turun kembali sehingga sistem pengereman ini dapat menahan rotor agar tidak berputar serta pada saat bergerak atau maju/mundur, kanan/kiri, dan naik/turun dapat berhenti dalam hitungan detik sehingga tidak menunggu sampai putaran motor berhenti.

4.2 Saran

Berikut saran dalam pengembangan *Overhead Crane* untuk mencapai yang lebih baik, antara lain:

1. Untuk mengurangi jumlah kontaktor, dapat menggunakan *Programmable Logic Controller (PLC)* sehingga mengurangi biaya pembelian barang dan ruang pada panel.
2. Perancangan pengontrolan *Overhead Crane* dapat dikombinasikan menggunakan nirkabel sehingga operator dapat mengoperasikan *overhead crane* dari bawah tanpa ke dalam kabin *Overhead Crane*.

Hak Cipta :

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber :
 - a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penulisan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
 - b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar Politeknik Negeri Jakarta
2. Dilarang mengumunkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin Politeknik Negeri Jakarta