BAB V

PENUTUP

# Ketercapaian Tujuan dan Tuntutan

Berdasarkan tujuan dan tuntutan yang dipaparkan, program pengendali mesin grafir 2 ½ Ddapat melakukan fungsi sebagai berikut.

1. Mampu melakukan interpolasi liniear dan sirkular pada 4 kuadran kartesian.
2. Mampu melakukan interpolasi linear dan sirkular dengan perintah G-Code.
3. Mampu mengendalikan motor *stepper* dengan ketelitian sebesar 10 µm, ketepatan sebesar 99,746%, dan kepresisian sebesar 99,277%.

# Permasalahan yang Ditemukan

Ada beberapa permasalahan yang ditemukan oleh penulis dalam pembuatan program mesin grafir 2 ½ Ddiantaranya :

1. Kebutuhan *memory* pada mikrokontroler untuk melakukan proses perhitungan yang sangat besar.
2. Kebutuhan akan proses pengambilan data (deteksi sensor) dalam satu waktu.
3. Nilai *floating* saat pengambilan data dari sensor.

# Solusi Permasalahan

Solusi permasalahan yang ditemukan oleh penulis dalam pembuatan program mesin grafir 2 ½ Ddiantaranya :

1. Merubah metode proses pengolahan data.
2. Menambah mikrokontroler.
3. Menambahkan *pulldown* pada rangkaian sensor.