

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 KESIMPULAN

- a. Peredam dinamik berfungsi untuk mereduksi respon getaran dari struktur yang mendapat gangguan dari daya luar. Pada penelitian kali ini jenis peredam dinamik yang digunakan adalah peredam dinamik ganda yaitu TLCD dan TMD jenis sistem massa pegas, yang dirancang untuk mereduksi respon struktur yang terjadi pada dua bidang yaitu bidang $y-z$ dan $x-z$.
- pada variasi volume TLCD pada arah $y-z$ didapat kondisi optimum pada volume 364 ml , pada saat massa TMD 0.4 kg.
 - pada variasi volume TLCD pada arah $x-z$ didapat kondisi optimum pada volume 392 ml , pada saat massa TMD 0.4 kg.
 - Pada variasi massa TMD pada arah $y-z$ didapat kondisi optimum pada massa 0.422 kg , pada saat volume TLCD 350 ml.
 - Pada variasi massa TMD pada arah $x-z$ didapat kondisi optimum pada massa 0.435 kg , pada saat volume TLCD 350 ml.
- b. Unjuk kerja peredam dinamik yang digunakan dapat dilihat dari respon dinamik struktur terhadap waktu dengan keadaan tanpa peredam dinamik dan menggunakan peredam dinamik. Pada arah $y-z$ didapat unjuk kerja peredam dinamik dapat menurunkan respon getaran sebesar 57.20 % dan pada arah $x-z$ didapat unjuk kerja peredam dinamik dapat menurunkan respon getaran sebesar 75.23 %.

5.2 SARAN

Saran untuk penelitian selanjutnya agar dapat mengembangkan penggunaan sensor accelerometer yang langsung dapat membaca respon getaran dalam arah 3 dimensi secara langsung. Jika pemakaian sensor accelerometer 3 dimensi ini dapat dikembangkan maka penelitian akan lebih efektif dan akurat.