

## BAB V

### PENUTUP

#### 5.1 Kesimpulan

Hasil pengujian penyetelan sudut *camber* pada roda mobil listrik Chokro. Sudut *camber* nol (  $0^\circ$  ) menunjukkan kestabilan arah yang paling baik. Mobil melaju dengan kecepatan 20 km/jam menghasilkan penyimpangan arah sebesar 2 cm ke kanan. Sudut *camber* negatif  $2^\circ$  memberikan stabilitas yang cukup baik dengan penyimpangan 80 cm ke kanan. Sudut *camber* negatif  $4^\circ$  mengalami peningkatan penyimpangan 90 cm ke arah kanan. Hasil *Camber* positif  $2^\circ$  dengan kecepatan 20 km/jam mengalami penyimpangan 92 cm ke kanan. *Camber* positif yang lebih besar  $4^\circ$  positif mengalami perubahan penyimpangan 72 cm ke arah kiri.

#### 5.2 Saran

1. Penyetelan sudut dengan variasi 1 mm, 3 mm, dan 5 mm.
2. Pengujian ditambahkan variasi geometri roda lain seperti sudut *toe-in toe-out* dan *caster*.
3. Jarak lintasan yang digunakan sepanjang 100 meter.
4. Pengujian kemampuan belok dilakukan untuk mendapatkan data yang lebih lengkap terhadap performa sistem kemudi mobil listrik Chokro.
5. Pengukuran sudut menggunakan alat ukur elektronik presisi seperti digital *camber gauge*.