

BAB VI

KESIMPULAN

6.1 Kesimpulan

Kesimpulan dari perancangan alat bantu “Tempat Plastik” untuk proses pengikatan kantong plastik yaitu:

1. Konsep yang diterima adalah Alat bantu “Tempat Plastik” dengan lubang (konsep 1). Alat bantu ini dapat membuat plastik tetap rapi selama proses pengikatan kantong plastik berlangsung, baik pada saat merapikan ataupun saat mengikat plastik alat ini lebih baik dari konsep yang lain.
2. Kecepatan proses pengikatan kantong plastik dengan adanya alat bantu menjadi lebih cepat yaitu dari 99,35 detik/kg menjadi 45,95 detik/kg.
3. Berdasarkan perbandingan peta kerja tangan kiri dan tangan kanan sebelum adanya alat bantu dengan sesudah adanya alat bantu, diketahui bahwa pengulangan proses merapikan yang sering dilakukan sebelumnya tidak terjadi lagi setelah adanya alat bantu. Sehingga waktu kerja operator untuk melakukan proses pengikatan kantong plastik menjadi lebih cepat.

DAFTAR PUSTAKA

1. Ulrich K.T., Eppinger, “*Perancangan dan Pengembangan Produk*”, Irwin McGraw Hill,2001.
2. Sritomo Wignjosoebroto, “*Ergonomi, Study Gerak dan Waktu, Teknik Analisis untuk Peningkatan Produktivitas Kerja*, Edisi pertama, PT. Gunawidya,1995.
3. Nurmianto Eko, “ *Ergonomi, Konsep Dasar dan Aplikasinya*”, Edisi Pertama, Gunawidya, 1998.
4. *Niebel's Methods, “Standards, and Work Design”, 12th Edition.*
5. Hignett, S., & McAtamney, L. (2006), REBA and RULA: Whole Body and Upper Limb Rapid Assessment Tools. In W.S. Marras and W. Karwowski (Eds) *Fundamentals and Assesment Tools for Occupational Ergonomics* (pp 42-1 – 42-12), *The Occupational Ergonomics Handbook Second Edition*, SCRC Press.
6. Yoshua Kurnia Putra Pandojo (2013). “Perancangan Meja Kerja yang Ergonomis Pada Bagian Pengeleman Manual di PT.SURINDO TEGUH GEMILANG Sebagai Upaya Peningkatan Produktivitas”. Universitas Widya Mandala.
7. Michael Purwawidya (2012). “Penerapan Peta Tangan Kiri dan Tangan Kanan Pada Proses Perakitan Digiboard”. Universitas Widya Mandala.