

## BAB V

### PENUTUP

#### A. Kesimpulan

Berdasarkan pembahasan yang telah penulis lakukan, pada Bab sebelumnya terhadap pengoperasian *Dynamic Positioning System* dalam fungsi penunjang olah gerak kapal AHTS LOGINDO ENERGY Di JKK AREA SEMI SUBMARSIBLE RIG SCARABEO-7, maka penulis memperoleh simpulan sebagai berikut :

1. Proses olah gerak menggunakan *dynamic position system* memerlukan tahapan persiapan-persiapan yang harus dilakukan sebelum kapal berolah gerak akan sangat berpengaruh terhadap keberhasilan kerja olah gerak kapal AHTS untuk memenuhi kebutuhan yang di perlukan oleh Rig.
2. Pada dasarnya penggunaan *dynamic position system* mempunyai banyak manfaat terhadap olah gerak kapal AHTS LOGINDO ENERGY DI JKK AREA SEMI SUBMARSIBLE RIG SCARABEO-7 diantaranya kemampuan olah gerak kapal yang cepat dan efisien, mudah dan dalam mengubah posisinya, dapat berolah gerak dengan waktu yang lama secara otomatis kapal dapat memperlancar proses aktivitas bongkar muat di kaki Rig.
3. Beberapa faktor seperti kekuatan, arah angin serta arus dan juga tinggi gelombang mempunyai pengaruh yang signifikan terhadap keberhasilan olah gerak kapal AHTS menggunakan alat *dynamic positioning system*.

## B. Saran

Berdasarkan kesimpulan di sub bab sebelumnya maka dapat disampaikan beberapa saran-saran dari penulis sehubungan dengan pengoperasian *Dynamic Positioning System* dalam fungsi penunjang olah gerak kapal AHTS LOGINDO ENERGY DI JKK AREA SEMI SUBMARSIBLE RIG SCARABEO-7 adalah sebagai berikut :

1. Sebaiknya *officer deck* pada saat kapal sedang berolah gerak harus lebih teliti dan melaksanakan tahapan persiapan-persiapan sesuai dengan *dynamic positioning checklist* sebelum kapal AHTS berolah gerak di area kaki *Rig* agar proses olah gerak kapal dapat berjalan lancar untuk memenuhi kebutuhan yang di perlukan oleh *Rig*.
2. Akan lebih efisien kapal-kapal AHTS menggunakan alat *dynamic position system* karena kemampuan alat *dynamic position system* sangat baik dalam membantu kapal, mempertahankan posisi kapal dengan stabil, aman dan mudah dikendalikan ketika kapal akan merubah posisinya pada saat kapal melakukan aktivitas bongkar muat di kaki *Rig*.
3. Sebaiknya *officer deck* atau *DPO* pada saat pengoperasian *dynamic positioning system* mengamati dengan teliti perubahan-perubahan yang terjadi seperti pengaruh dari luar yang paling signifikan seperti angin, arus dan tinggi gelombang.

