

Change management dalam pengelolaan alat muat dan alat angkut tanah otomatis berbasis gps pada tambang terbuka untuk meningkatkan kinerja biaya = Open pit mining cost optimization by change management implementation in the automatic gps based loading and hauling soil equipment management

Fardin Fauzul Adhim, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=20454374&lokasi=lokal>

Abstrak

ABSTRAK

Pengelolaan alat muat dan alat angkut otomatis berbasis GPS yang disebut sebagai Auto Dispatch System ADS diharapkan dapat meningkatkan kinerja biaya, yaitu menurunkan cost/bcm pada tambang terbuka. Akan tetapi setelah satu tahun penerapan, semua target yang diharapkan masih belum tercapai. Tujuan penelitian ini adalah mengetahui variabel yang mempengaruhi kegagalan dalam implementasi ADS dan yang dapat mengurangi faktor penyebab kegagalan dalam implementasi ADS. Dengan menggunakan 8 langkah change management Kotter terutama pada 3 variabel yaitu teknologi, proses, dan sumber daya manusia. Dari hasil penelitian didapat 6 indikator yang berkategori resiko tinggi. Dari 6 indikator dilakukan pemetaan strategi change management menurut 8 langkah Kotter dan didapat 11 langkah change management yang harus dilakukan.

ABSTRACT

The Automatic GPS Based Loading and Hauling Soil Equipment Management called Auto Dispatch System expected to improve the cost performance lowering cost bcm in open pit mines. However, after one year of implementation, all expected targets have not been reached. The purpose of this study is to know the variables that affect the failure in the implementation of ADS and which can reduce the factors that cause failure in the implementation of ADS. By using 8 steps change management Kotter especially on 3 variable that is technology, process, and human resource. From the results of the research, there are 6 indicators that have high risk categories. From the following 6 indicators mapping change management strategy according to 8 steps Kotter and obtained 11 steps change management to do.