BAB V
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil perancangan dan pengujian perangkat keras maupun algoritma perangkat lunak, dapat disimpulkan bahwa kursi roda dapat bergerak maju, mundur, belok kiri dan belok kanan, dan sensor dapat berjalan dengan baik, diantaranya :

a. Berdasarkan hasil pengujian *joystick* sesuai pada tabel 4.1, *joystick* berjalan sesuai arah yang diperintah.
b. Berdasarkan hasil pengujian beban sesuai pada tabel 4.2, beban kursi roda yang dapat diangkat oleh Motor DC, yaitu 70 Kg.
c. Berdasarkan hasil pengujian sensor kecepatan sesuai pada tabel 4.3, data yang diolah sensor kecepatan akurat.
d. Berdasarkan hasil pengujian sensor ping pada tabel 4.4, sensor ping berfungsi dengan baik. Sensor ping menghentikan perputaran Motor DC saat mendeteksi adanya halangan didepan pada jarak ≤ 50 cm.

5.2 Saran

Untuk pengembangan alat lebih sempurna, maka penulis memberikan saran – saran sebagai berikut:

1. Mengganti dinamo Motor DC yang bisa memiliki torsi 100 Kg sehingga pemakai kursi roda tidak terbatasi.
2. Perlu Penambahan tegangan sehingga pemakaian kursi roda dapat digunakan lebih dari 3 jam.