BAB V
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan pengujian dan analisis dari sistem yang telah dirancang, maka dapat diperoleh beberapa kesimpulan, diantaranya:

1. *Platform* robot pengangkut ini dapat bergerak di dalam maupun di luar ruangan dengan dioperasikan oleh operator ke berbagai arah dengan menggunakan *joystick*.
2. *Platform* robot pengangkut ini sudah dapat mengangkut barang-barang dengan berat beban lebih dari 100 Kg.

5.2 Saran

Hasil penelitian ini masih jauh dari kesempurnaan, perlu dilakukan penelitian lebih lanjut dalam proses perancangan untuk menghasilkan *Platform* robot pengangkut yang handal. Berikut beberapa saran yang dapat dijadikan pertimbangan untuk melanjutkan penelitian *Platform* robot pengangkut berikutnya:

1. Saat ini *Platform* robot masih dikendalikan dengan *joystick* yang menggunakan kabel, sehingga khawatir bila kabelnya tersangkut. Maka untuk penelitian berikutnya perlu dibuat *joystick* yang berbasis gelombang radio atau *wireless* agar lebih mudah untuk dioperasikan.
2. Perlu dikembangkan dalam hal pengontrolan kendali putaran motor *brushless*, dimana saat ini masih menggunakan metode *six-step*, sehingga ketika berat beban yang diangkut semakin bertambah, maka akan mempengaruhi terhadap kecepatan putaran motor, untuk itu kedepannya perlu ditambahkan kontrol PID (*Proportional Integral Derivative*) agar putaran motor tetap stabil.