

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1 Kesimpulan**

Dari tugas akhir tentang pengoperasian dari jarak jauh motor DC berbasis *microcontroller* arduino uno dapat disimpulkan bahwa:

1. Rancangan alat yang telah dibuat dapat bekerja sesuai fungsi yang diinginkan untuk menjalankan motor DC dari jarak jauh dengan berbagai variasi jarak dan variasi kecepatan putaran.
2. Program yang digunakan untuk menjalankan motor DC berjalan dengan baik, sehingga kecepatan motor DC dapat divariasikan, dimana semakin kecil nilai PWM yang diberikan maka putaran motor akan lambat dan sebaliknya jika nilai PWM yang diberikan besar maka putaran motor akan semakin cepat.
3. Pemrograman pada komunikasi kedua alat juga berjalan dengan baik sehingga memungkinkan komunikasi antara receiver dan transmitter jarak rentang maksimal bluetooth dapat berkomunikasi adalah dari 0 hingga 12 meter tanpa penghalang.
4. Sistem yang dirancang menggerakkan motor DC dari jarak jauh ini pada umumnya telah dapat digunakan pada motor DC lainnya dengan driver yang sesuai.

#### **5.2 Saran**

Karena masih banyaknya kekurangan di dalam penulisan maupun rangkaian yang telah dibuat. Dalam hal penulisan masih banyak kesalahan-kesalahan yang tidak disengaja. Maka dalam bab ini diberikan saran untuk pengembangan lebih lanjut. Adapun saran tersebut antara lain:

1. Seharusnya menggunakan alat langsung diterapkan pada motor bertegangan besar dengan driver motor yang sesuai.
2. Sebaiknya system yang dirancang langsung menggunakan beban untuk pengaplikasian alat.