

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Data *remote control* yang digunakan sebagai akses pemberi perintah menuju *trolley* elektrik ini menggunakan logika aktif tinggi dengan susunan biner 4 bit, ketika terjadi penekanan tombol pada sakelar, maka IC *encoder* PT2262 akan menghasilkan deret bilangan biner yang dimodulasi menggunakan metode modulasi *Amplitudo Shift Keying*. Frekuensi *carrier* 315Mhz berfungsi sebagai frekuensi *carrier* yang membawa informasi menuju *receiver*, pada unit *receiver* terdapat IC *decoder* PT2272 yang berfungsi menerjemahkan kembali sinyal yang terkodekan menjadi sinyal informasi sesuai dengan perintah data yang dikirimkan, sehingga dapat digunakan sebagai kendali gerak pada *trolley* elektrik.

5.2 Saran

Untuk mendapatkan hasil yang lebih baik lagi dalam penelitian berikutnya, maka disarankan untuk menggunakan sensor *gesture* untuk memberikan perintah gerak pada robot sehingga pengguna dapat mengendalikan gerak *trolley* hanya dengan melakukan petikan jari atau pergerakan tangan. Dengan demikian kendali *trolley* dapat dilakukan lebih mudah.