

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan pengujian Kursi pintar yang telah dilakukan, dapat ditarik kesimpulan bahwa :

1. Dalam beberapa kali percobaan kompas yang digunakan untuk mengetahui arah memiliki tingkat keberhasilan 99,8%.
2. Kursi dapat melakukan navigasi kompas secara otomatis jika sudut PV tidak sama dengan SP.
3. Kursi mampu kembali ke posisi awal karena keadaan sudut kompas 345° dan sensor ultrasonic mendeteksi lebar meja yang telah ditentukan dengan sisi kiri, kanan dan depan ≥ 45 cm, sesuai engan denah yang ditentukan.

5.2 Saran

Untuk kelanjutan riset yang akan datang, penulis mengharapkan adanya pengembangan sebagai berikut :

1. Perancangan mekanik pada kursi terutama pada bagian base kursi diharapkan dirancangan lebih baik lagi dengan dimensi yang lebih kecil dan bahan yang digunakan base mampu menopang berat diatas 55kg.
2. Diharapkan untuk navigasi kursi mendatang kursi bisa langsung ke tujuan tanpa menyusuri dinding.
3. Penggunaan motor dc diharapkan memiliki torsi yang lebih besar lagi agar mampu menahan berat diatas 55kg seperti motor PG 45
4. Diharapkan power pada kursi bisa mati otomatis ketika kursi sudah ditempat tujuan.