

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan perancangan sistem dan hasil analisis yang didapat maka dalam pembuatan alat ini dapat disimpulkan sebagai berikut:

1. Pengontrolan *light stand* secara vertikal dan horizontal dilakukan menggunakan *remote control*.
2. *Light stand* dapat dikontrol menggunakan *remote control* setelah melakukan pemilihan mode kecepatan motor pada aplikasi *visual basic*.
3. Mode Cepat digunakan untuk sudut Putaran 20°, Mode Sedang dengan Sudut Putaran 10°, dan Mode lambat digunakan untuk sudut Putaran 5°.
4. Beban dan arus tegangan pada motor mempengaruhi kecepatan motor dan sudut putaran pada *light stand*.

5.2 Saran

Dalam pembuatan alat dan laporan akhir ini penulis memberikan saran sebagai berikut:

1. Port serial yang digunakan sebagai antarmuka antara mikrokontroler dan Vb dapat diganti dengan *bluetooth* agar data dapat dikirim secara nirkabel.
2. Untuk pembacaan data putaran sudut sebaiknya menggunakan sensor khusus, agar data yang didapat lebih akurat.