

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 *softbox* secara *vertikal* dilakukan menggunakan *remote control*.
2. Beban dan arus tegangan pada motor mempengaruhi kecepatan motor dan sudut putaran pada rancang bangun *softbox*.
3. Jarak penggunaan *remote control* agar terbaca dengan baik adalah jarak terdekat dari pada sensor

5.2 Saran

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

1. *Power supply* akan menjadi lebih fleksibel jika ditambahkan baterai aki, sehingga mempermudah saat penggunaan luar ruangan.
2. Pergerakan *horizontal* diharapkan dapat dikembangkan lebih lanjut guna menyempurnakan pergerakan alat menggunakan *remote control*.

