

## **BAB V**

### **SIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Simpulan**

Berdasarkan hasil dari pembuatan penelitian ini atau pada perancangan smart troli ini, maka dapat di simpulkan adalah sebagai berikut ;

1. Motor DC di Troli harus ditambah torsinya, agar troli bisa berjalan lebih kuat dan kokoh.
2. Perkembangan Smart Troli saat ini juga lumayan cepat, tetapi masih belum ramai yang memakai metode ini.
3. Pengimplementasikan Arduino Uno dan Motor DC itu di atur oleh Driver Motor LN-298 dan di supply oleh baterai Li-Po
4. Rancangan Arduino ini terdiri dari Arduino nano, Arduino Uno, Sensor Gyro. Driver Motor LN-298, Module HC-05 dan juga Motor DC sebagai penggerak roda troli.
5. Perancangan alat berjalan dengan baik sesuai dengan rancangan yang ada di bab sebelumnya.
6. Smart troli ini memakai baterai Li-Po 11.5 V untuk penggerak roda troli.
7. Glove dari troli ini memakai baterai ringan seperti powerbank.
8. Troli ini belum bisa berjalan di jalan yang tidak rata atau menanjak, dan juga jarak antar troli dan glove tidak bisa terlalu jauh di karenakan module HC-05 tidak terdeketsi.

## 5.2 Saran

Pada penelitian ini saya sebagai penulis ingin menyarankan beberapa hal untuk penelitian ini, yaitu sebagai berikut :

1. Semoga alat ini kedepannya bisa berjalan dengan lancar tanpa macet sedikitpun.
2. Memaikai troli yang lebih ringan, atau yang terbuat dari plastic agar saat berjalan troli bisa dengan lancar tanpa beban bawaan.
3. Memakai motor DC yang lebih kuat dan baterai Li-Po yang volt nya lebih besar agar motor DC dapat bergerak lebih cepat dan kuat.
4. Semoga pembaca dapat mengembangkan alat ini dengan IoT agar alat ini bisa di kontrol lebih baik lagi kedepannya.