

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

Bab ini merupakan bab penutup yang membahas mengenai kesimpulan dan saran-saran untuk perbaikan dan pengembangan lebih lanjut.

5.1. Kesimpulan

1. Perancangan penggerak angklung dengan antarmuka *parallel* port telah berhasil direalisasikan.
2. Setelah dilakukan perancangan ditemukan bahwa penggunaan *sustain* tidaklah efektif, sebab gerak motor yang lambat dan bergerak per satu putaran.
3. Program bisa menerima input perintah pergerakan motor dengan diprogram, dan begitu dieksekusi maka motor akan bergerak secara berurutan.

4. Motor yang bisa bergerak hanya 7 buah, bukan 8. Sebab Port D merupakan antar muka dengan serial port, sedangkan rangkaian multiplexer belum bisa diterapkan sebab kesulitan dalam pemrogramannya.

5.2. **Saran**

Untuk pengembangan lebih lanjut, dapat digunakan modul *wireless* sebagai pengganti serial port untuk mengendalikan penggerak angklung. Sehingga dapat lebih leluasa dalam menempatkan alat.