

BAB V

P E N U T U P

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan pengujian laboratorium dan analisa yang telah dilakukan dapat diambil beberapa kesimpulan :

1. Desain dan implementasi alat yang dibuat dapat bekerja sesuai dengan yang diharapkan. Dengan rancangan konverter dan rangkaian *driver* yang dibuat, mampu menggerakkan motor *switched reluctance* dengan kecepatan yang dapat diatur pula.
2. Pengaturan kecepatan pada motor *switched reluctance* dilakukan dengan cara mengatur lebar dan sempit dari *duty cycle*.

5.2 Saran

Untuk pembaca laporan tugas akhir ini, alat ini masih dapat dikembangkan dengan mode *close loop*. Dengan memanfaatkan fitur-fitur yang terdapat pada mikrokontroler dsPIC30F4012 maka pengendalian kecepatan motor *switched reluctance* dengan mode *close loop* pun dapat diimplementasikan.