

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan hasil pengujian laboratorium dan analisa, sehingga didapatkan kesimpulan :

- a. Kontrol *Field Programable Gate Array (FPGA)* yang dapat bekerja secara paralel sangat bermanfaat bagi strategi optimalisasi kinerja *SRM*.
- b. Pada hasil pengujian laboratorium, *rotary encoder* yang digunakan untuk deteksi posisi rotor menunjukkan hasil yang lebih presisi karena mampu bekerja dengan sudut lebih banyak, dibandingkan dengan menggunakan sensor *hall effect* yang tidak optimal karena hanya mampu bekerja dengan sudut tertentu.

#### **5.2 Saran**

Optimalisasi kinerja *SRM* yang ditulis pada Laporan Tugas Akhir ini dapat dikembangkan lebih lanjut pada penelitian berikutnya dengan metode *close-loop* atau kendali tertutup, sehingga performa *SRM* bisa lebih optimal dengan hasil arus yang dapat dikendalikan.