|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Item Pengujian | Kriteria Keberterimaan | Hasil | Keterangan | Saran |
| Peforma Sistem Pendorong Elektrik | Sistem Pendorong elektrik mampu mendorong kursi roda dengan beban hingga 120 Kg |  | Kursi roda mampu berjalan dengan beban hingga 120 Kg |  |
| Sistem Pendorong elektrik mampu mendorong kursi roda pada lintasan menajak hingga 15 derajat (2x sudut ramp, 7 derajat) | X | Tidak mampu melewati jalan tanjakan dengan kemiringan 5,6 º | Kedepanya dapat memilih motor dengan Rpm yang lebih tinggi lagi dan menyesuaikan ukuran perbandingan gear yang dipakai |
| Sistem pengendali mampu mengubah kecepatan dari nol hingga kecepatan maksimum |  | Dapat dilakukan perpindahan kecepatan dengan kontan |  |
| Kecepatan gerak kursi roda dapat diubah tanpa menibulkan hentakan atau beban kejut |  | Kecepatan untuk perpindahan tidak menimbulkan hentakan |  |
| Ketinggian rintangan (obstacle) yang dapat dilalui kursi roda (mm) |  | Mampu melewati obstacle ≤ 15 mm, Tidak mampu melewati obstacle ≥ 20 mm |  |
| Konsumsi energi (Wh) |  | Konsumsi energi yang diperlukan adalah sebesar 250 Wh dan kapasitas aki dalam Wh sebesar 24 v X 20 Ah = 480 Wh. Waktu operasi = KapasitasAki/Daya Motor480Wh/250Watt=1,92 jam |  |
| Jarak tempuh maksimm untuk battery terisi penuh (Km) |  | Jarak tempuh maksimum pada baterai pada saat terisi penuh hingga habis sekitar 15,36 Km |  |
| Kecepatan maksimum 15 km/jam(ISO 7176-6:2018(E)) | X | Kecepatan maks. 10 km/jam (Diuji dengan menggunakan software speedometer di hp) | Kedepanya untuk motor penggerak dapat diganti dengan Rpm yang lebih tinggi , penyesuaian pemakian perbandingan gear serta pemasangan spedometer yang lebih aktual |