

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

1.1 Kesimpulan

Berdasarkan pengujian dan analisis yang telah dilakukan, maka dapat disimpulkan bahwa untuk penggunaan PID lebih stabil dibandingkan yang tidak memakai PID. Penggunaan Complementary filter dapat meredam noise dari sensor dengan demikian hasil pengukuran lebih stabil. Untuk sumbu z (yaw) hasilnya kurang maksimal dikarenakan sensor dari accelerometer tidak bisa membaca sudut z (yaw) dan hasilnya tidak maksimal.

1.2 Saran

Untuk pengembangan selanjutnya maka ada beberapa saran yang dapat dilakukan yaitu penggunaan magnetometer untuk mengoreksi hasil pengukuran sudut yaw, sehingga ke depan alat ini dapat mengoreksi sumbu z. Saat pengambilan video terdapat suara bising dari motor servo dan juga gerakannya kurang halus. Ini dapat diatasi dengan menggunakan jenis sensor yang stabil yang bisa membaca ketiga sudut. Dan juga pergantian motor servo dengan motor yang tidak bising dan responsive.