

## **BAB 5**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan hasil implementasi dan pengujian yang telah dilakukan, maka dapat ditarik kesimpulan dari tugas akhir yang berjudul Sistem Kendali Pergerakan Lengan Dan Kepala Robot Ikon Unikom Menggunakan *Gesture Recognition* yaitu sebagai berikut:

1. Sistem Kendali Pergerakan Lengan Dan Kepala Robot Ikon Unikom Menggunakan *Gesture Recognition* yang telah dibangun memudahkan operator pengendali dalam melakukan pengendalian robot. Berdasarkan hasil pengujian oleh 5 orang operator pengendali dengan hasil rata-rata pendeteksian sebesar 93%. Sistem yang dibangun mudah digunakan oleh operator pengendali
2. Sistem Kendali Pergerakan Lengan Dan Kepala Robot Ikon Unikom Menggunakan *Gesture Recognition* yang telah dibangun meminimalisir terjadinya *human error* saat melakukan pendendalian dengan menggunakan *user interface* yang natural.

#### **5.2 Saran**

Dalam proses pengujian pengguna merasakan hal yang masih bisa ditingkatkan dalam sistem yang telah dibangun. Saran pada penelitian ini diambil berdasarkan pengujian yang telah dilakukan. Adapun saran untuk pengembangan sistem ini yaitu:

1. Membatasi pakaian operator pengendali dengan pakaian polos dan tidak menutupi bagian kepala dengan aksesoris.
2. Mengganti spesifikasi laptop dengan laptop yang sudah mempunyai GPU (*Graphic Processing Unit*) untuk menambah performa sistem pendeteksian.
3. Mengganti model pendeteksian menggunakan pendeteksian 3 dimensi.