BAB V
SIMPULAN DAN SARAN

5.1 Simpulan

Dari pembahasan pada bab-bab sebelumnya, maka akhirnya penelitian pada tugas akhir ini dapat diambil simpulan antara lain

1. Berdasarkan tabel 4.1 data hasil pengujian sensor (MX2125) *Dual-Axis Accelerometer* dengan pengujian memanfaatkan pengintegrasian *interface* dan *quadrotor*. Pengujian ini penting sebagai acuan untuk mendapatkan nilai referensi.
2. Berdasarkan grafik pada gambar 4.6 dan gambar 4.7 hasil pengujian pencarian keseimbangan *quadrotor, quadrotor* dapat bergerak untuk mencari keseimbangan secara *Autonomous*. Pada masing-masing pengujian dilakukan dengan memasukan nilai parameter yang berbeda. Hasilnya, bisa dikatakan sistem keseimbangan *quadrotor* masih belum seimbang dengan baik.

5.2 Saran

Penulis memberikan saran bagi yang akan mengembangkan tugas akhir ini. Adapun saran dari penulis adalah sebagai berikut:

1. Merancang mekanik *quadrotor* dengan presisi yang baik.
2. Pada pengintegrasian *hardware* dan *software* diharapkan memakai radio frekuensi, komunikasi dapat berlangsung dengan baik.
3. Merancang algoritma pencarian keseimbangan yang lebih akurat.
4. Dapat menerbangkan *quadrotor*