BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Setelah melakukan pengujian terhadap device yang digunakan, penulis dapat mengambil beberapa kesimpulan, diantaranya sebagai berikut.

1. Modul sensor Razor IMU dapat diimplementasikan sebagai *sensor Inertial Measurement Unit* dengan metode *Inertial Navigation System*.
2. Berdasarkan dari tujuan tugas akhir ini, untuk mengetahui nilai percepatan dan kecepatan sudut tidak dengan cara komputasi algoritma *Direct Cosine Matrix* yang terdapat dalam program Arduino, karena algoritma ini bertujuan untuk dapat mengetahui representasi orientasi berupa sudut *roll*, *pitch* dan *yaw* pada suatu obyek yang bergerak.
3. Aplikasi *software* Processing dapat menampilkan pergerakan obyek dalam bentuk visual grafis.

5.2 Saran

Pada bab ini penulis ingin memberikan saran yang nantinya dapat dijadikan pengembangan selanjutnya. Saran tersebut diantaranya adalah.

1. Modul Razor IMU dapat diaplikasikan dalam sistem gerak quadqopter atau aplikasi yang membutuhkan sistem navigasi.
2. Untuk aplikasi tampilan bisa diaplikasikan ke dalam aplikasi *software* lain sepeti *Visual Basic* atau *Labview*.