

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan penelitian serta pengujian yang telah dilakukan, dapat disimpulkan bahwa:

1. Metode *Fuzzy Logic* dapat digunakan untuk sistem kontrol keseimbangan *quadcopter* pada saat *hovering* dengan 25 buah *rule*.
2. *Quadcopter* membutuhkan waktu 1 - 3 detik untuk mempertahankan kembali posisi keseimbangannya pada saat terjadinya gangguan dengan nilai selisih pembacaan sudut seimbang diantara $0^{\circ} - 2^{\circ}$ dari pembacaan sensor.

5.2 Saran

Dalam pengembangan sistem berikutnya, disarankan beberapa hal berikut:

1. Menggunakan alat kontrol lainnya untuk mempermudah mengendalikan *quadcopter*.
2. Dapat menampilkan data secara langsung yang dikirim melalui Ardupilot tanpa adanya alat tambahan.
3. Menggunakan metode fuzzy lainnya seperti tsukamoto dan mamdani untuk keseimbangan *quadcopter* pada saat *hovering*.