

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Dari hasil implementasi dan pengujian sistem, maka dapat disimpulkan bahwa :

1. Sistem dapat mendeteksi masukan dengan sudut 13.49° untuk sensor pada posisi horizontal dan 14.21° untuk sensor pada posisi vertikal
2. Sistem dapat mendeteksi masukan yang diterima oleh sensor VL53L0X dengan akurasi x yaitu 85,5% dan akurasi y 83,29%
3. Sistem dapat menampilkan pointer pada masukan yang telah ditentukan

5.2 Saran

Dari hasil implementasi dan pengujian sistem, didapatkan saran yaitu :

1. Menggunakan lebih banyak sensor VL53L0X untuk mendapatkan hasil yang lebih maksimal

Untuk penelitian berikutnya dapat ditambah fitur-fitur lainnya

