

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 5.1 Kesimpulan

Setelah mengumpulkan rumusan masalah, melakukan pengujian dan analisis pada rangkaian tugas akhir ini maka dapat ditarik kesimpulan sebagai berikut :

1. Keberhasilan pada tiap jumlah *capture* berbeda, pada jumlah *capture* 1 kali, persentase keberhasilan pemindaian adalah 0%, pada 2 kali, persentasenya adalah 77,78%, dan pada 3 kali, persentasenya adalah 100%. Sehingga jumlah *capture* 3 kali adalah yang paling optimal.
2. *Error* pada sensor rotasi paling kecil ada pada output 512 sehingga range sudut dari  $0^\circ$  sampai  $360^\circ$  adalah 555 sampai 660. Pada motor servo input 1600 menyebabkan motor tidak bergerak sehingga diatur untuk pergerakan CCW diberi input 1655, dan untuk pergerakan CW diberi input 1400. *Error* pada pengujian sudut turntable didapat dengan nilai 0,0609. Dengan nilai yang sangat kecil ini *turntable* dapat bekerja dengan baik.

#### 5.2 Saran

Setelah mengadakan penelitian pada tugas akhir ini, masih terlihat banyak hal yang harus diperbaiki. Oleh sebab itu sebagai pertimbangan untuk penelitian lebih lanjut disarankan untuk menambah variasi objek dalam pengujian untuk memperoleh data yang lebih sempurna.