

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan perancangan, pengamatan dan pengujian yang telah dilakukan maka dapat diambil kesimpulan sebagai berikut:

1. Robot dapat bergerak ke kanan setelah pengguna melakukan pergerakan mata ke kanan.
2. Robot dapat bergerak ke kiri setelah pengguna melakukan pergerakan mata ke kiri.
3. Robot dapat membuka *gripper* setelah pengguna melakukan gigitan dengan cara membenturkan rahang atas dengan rahang bawah dan gripper dapat tertutup secara otomatis.
4. Presentase keberhasilan sistem dalam menjalankan perintah setelah pengguna melakukan pergerakan mata dan gigitan yang menghasilkan sinyal *electrooculography* untuk menggerakkan robot adalah sebesar 16,67%. Hal ini karena karena sistem membaca nilai *noise* sebagai nilai dari pergerakan mata dan gigitan yang dilakukan oleh pengguna sehingga robot bergerak secara acak walaupun pengguna belum melakukan pergerakan mata atau gigitan.

5.2 Saran

Mengingat masih terdapatnya kekurangan pada penelitian ini, maka perlu dilakukan beberapa perbaikan untuk lebih mengoptimalkan kinerja sistem ini :

1. Untuk selanjutnya diperlukan penambahan agar sistem dapat melakukan perintah pergerakan robot ke atas ketika pengguna melakukan pergerakan mata ke atas.

Untuk selanjutnya diperlukan penambahan agar sistem dapat melakukan perintah pergerakan robot dapat bergerak ke bawah ketika pengguna melakukan pergerakan mata ke bawah.