

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

1. Rata-rata presentase *error* pada saat pembacaan sudut oleh sensor *gyroscope* pada sudut *x (roll)* dan sudut *y(pitch)* adalah sebesar 1,7%.
2. Rata-rata selisih waktu yang dibutuhkan motor servo 4 dari titik A ke B dan dari titik B ke A dengan kecepatan lambat adalah 6,3 detik, kecepatan sedang 1,6 detik dan kecepatan cepat 0,6 detik
3. Proses pergerakan motor servo pada sumbu *x,y* dan *z* dapat berjalan sesuai dengan inputan pada perintah yang dikirim dari perangkat *smartphone*
4. Pembacaan jarak koneksi *Bluetooth* hc-05 berdasarkan data pada sumber buku referesi yang digunakan berjarak 30m berbeda dengan hasil yang didapatkan pada proses pengujian yaitu hanya 25 meter *Bluetooth* dapat terkoneksi dengan baik.
5. Hasil *capture action cam* dengan menggunakan variasi kecepatan dan kemiringan sudut didapatkan hasil yang tidak blur

5.2 Saran

1. Pada penelitian selanjutnya disarankan menggunakan *bruseless dc* sebagai penunjang kerja motor servo agar mendapatkan tingkat kehalusan gerak yang lebih baik.
2. Pada motor penggerak *slider* lebih baik menggunakan motor *stepper* agar bunyi yang dihasilkan oleh mesin penggerak dapat lebih diminimalisir.
3. Menggunakan kamera yang telah menggunakan fitur *zoom in*, dan *zoom out*
4. Untuk pengembangan selanjutnya diharapkan sudah bisa menggunakan kamera sekelas DSLR