

## BAB 5 Kesimpulan dan Saran

### 5.1 Kesimpulan

Berdasarkan perancangan, implementasi, dan pengujian sistem yang telah dilakukan pada penelitian ini, maka didapat beberapa kesimpulan sebagai berikut:

1. Pengenalan warna yang disertai dengan pengenalan bentuk benda terbukti dapat digunakan untuk membedakan benda dengan penghalangnya yaitu berdasarkan nilai *form factor* dan *rectangularity*.
2. Tanggapan respon motor terhadap objek yang dideteksi pada penelitian ini adalah tanggapan *underdamped*.
3. Benda dengan tingkat terhalang lebih dari 10% tidak dapat dideteksi oleh quadcopter karena tidak memenuhi kedua parameter *preprocessing* pada penelitian ini.

### 5.2 Saran

Adapun saran untuk penelitian ini agar dapat dikembangkan dalam ilmu pendidikan ke depannya adalah sebagai berikut:

1. Untuk meningkatkan kestabilan dan kemudahan dalam pengujian tanggapan respon motor quadcopter, hendaknya jumlah motor yang terpasang pada quadcopter lebih ditingkatkan menjadi enam buah motor (hexacopter) atau bahkan delapan motor (octacopter).
2. Objek yang dideteksi hendaknya ditingkatkan dari dua dimensi menjadi tiga dimensi, agar quadcopter dapat mendeteksi objek dari berbagai arah.