

BAB 5 KESIMPULAN DAN SARAN

Kesimpulan

1. Pengenalan gestur pergelangan tangan dengan metode Naïve Bayes memiliki tingkat akurasi yang sangat tinggi yaitu 99.31%, dan saat digunakan pengguna bisa langsung mengoperasikan kursi roda tanpa menunggu beberapa detik seperti pada penelitian sebelumnya.
2. Dalam perancangan pengendalian kursi roda variasi berat beban tidak berpengaruh signifikan terhadap kecepatan kursi roda.
3. Berat beban berbanding lurus dengan daya yang digunakan yang mana semakin berat beban maka daya yang dibutuhkan juga semakin besar.
4. Percepatan berbanding lurus dengan daya yang digunakan yang mana semakin besar percepatan yang diinginkan maka daya yang dibutuhkan juga semakin besar.
5. Performansi sistem kendali kursi roda sangat baik dibuktikan dengan nilai yang didapatkan dari pengujian langsung ke kursi roda.

Saran

1. Usahakan pencahayaan yang cukup saat menggunakan sensor Leap Motion baik untuk mengambil data maupun saat implementasi sensor Leap Motion ke kursi roda.

Pada penelitian ini kursi roda masih dicobakan pada lintasan datar sehingga perlu pengembangan agar kursi roda dapat juga dioperasikan pada lintasan tidak datar/pendakian.