

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

Pada bab ini berisi kesimpulan dari Tugas Akhir dan saran-saran yang perlu dilakukan untuk perbaikan di masa mendatang.

V.1 Kesimpulan

Dengan memperhatikan data pengamatan dan analisis pada bab sebelumnya, dapat disimpulkan bahwa:

1. Robot terbang dengan sayap berada di atas mempunyai karakter lambat, mudah dikendalikan dan dapat melakukan manuver belok kanan, belok kiri, naik, turun, guling kanan, guling kiri dengan baik.
2. CMUCam2+ dapat mendeteksi warna merah yang dijadikan target dan memberi perintah pada ATTINY2313 untuk menggerakkan servo yang dihubungkan dengan pintu. Persentase keberhasilan sensor CMUCam2+ dapat membaca warna sasaran adalah 33%.
3. Baud Rate yang efektif berada di angka 38400, karena pada baud rate 57600 dan 115200 CMUCam2+ sangat sensitif tapi errornya sampai 7,8% sedangkan pada baud rate 9600, sensor tidak sensitif tapi tidak ada error.

V.2 Saran

Saran-saran yang dapat diberikan untuk perbaikan dan pengembangan dari Tugas Akhir ini adalah sebagai berikut:

1. Penggunaan kamera lain sebagai pengganti CMUCam2+ yang responnya lebih cepat.
2. Realisasi robot terbang berikutnya dapat dilakukan di indoor.
3. Penggunaan sensor giroskop agar robot terbang dapat lebih mudah dikendalikan.