

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

1. Alat bekerja dengan deviasi sudut sebesar $2,75^\circ$.
2. Terjadi delay pada gerakan prototype yang dikontrol melalui servo dikarenakan beban prototype seberat 1.5 kg yang ditanggung oleh servo.
3. Terjadi beberapa deviasi diatas nilai standar dikarenakan pengaruh keseimbangan posisi sensor secara horizontal maupun vertical.
4. Pada metode pengujian yang kedua, deviasi terjadi karena paralaks Ketika pengukuran sudut *display* secara manual.

5.2 Saran

1. Untuk pembuatan alat serupa, disarankan menggunakan sensor dengan akurasi yang lebih tinggi.
2. Penambahan system analog to digital converter untuk mengatasi kesalahan paralaks pada pembacaan hasil pengujian.
3. Mengatasi delay pada gerakan dengan menggunakan servo MG995 dengan nilai torsi yang lebih besar yaitu 13kg/cm dan prototype dengan beban yang lebih ringan.