

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Setelah melakukan pengujian dan pengambilan data, serta menganalisa perancangan *software* pada *hand gesture* berbasis *wireless* yang telah dibuat, dapat ditarik kesimpulan sebagai berikut :

1. Sudut yang ditentukan dari  $0^\circ$  sampai  $30^\circ$  menentukan kemiringan untuk pengaktifan atau menjalankan gerak robot sesuai perintah maju, mundur, belok kanan dan belok kiri.
2. Nilai *threshold* yang digunakan 299 sampai 368, dengan nilai 299 sebagai *center* atau acuan dalam mempersentasikan nilai axis x dan axis y.
3. Simulasi yang dilakukan agar dapat mengkonfersi analog menjadi digital untuk membaca keadaan kimiringan *accelerometer* terhadap sumbu axis x dan axis y secara horizontal.

#### **5.2 Saran**

Dari hasil perancangan *software*, analisa, dan kesimpulan penulisan memberikan saran sebagai berikut :

1. Pada pembuatan pemograman ini masih memerlukan pengembangan dan penyesuaian yang lebih lanjut, *software* yang digunakan dapat menggunakan bahasa pemograman lain yang dikuasai, seperti Bahasa C, Bahasa Assembly, *Visual Programming Language* (VPL) dan lain-lain.
2. Untuk pengembangan pemograman agar dapat memperdalam teknologi pemograman khususnya mengenai *software*, sehingga dapat penambahan sistem kerja pada robot *hand gesture*, seperti penambahan pada axis z.