

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian yang telah dilakukan maka penulis dapat menarik kesimpulan yaitu :

1. *Accelerometer* Sensor MPU6050 pada *parrot mambo* dan *rolling spider drone* berhasil membaca nilai perubahan percepatan.
2. Hasil nilai pada *flight log* di aplikasi MatILab berhasil menampilkan perubahan percepatan pada *drone*.
3. Hasil data kecepatan *parrot mambo* menunjukkan nilai lebih besar dari *rolling spider*.
4. Nilai percepatan *parrot mambo* adalah $1.4 \sim 2.7 \text{ m/s}^2$ lebih besar daripada *parrot rolling spider* $1.3 \sim 2.6 \text{ m/s}^2$.
5. Hasil nilai dari pengujian yang menggunakan aplikasi Matlab Simulink yang di tampilkan pada *flight log* akurat daripada metode simulasi

5.2 Saran

Dari pengujian ini penulis memberikan saran yaitu :

1. Gunkan PX4 pixhawk differential airspeed sensor.
2. Gunakan rancangan sistem yang dapat melakukan pembacaan nilai kecepatan terbang secara *real-time*.
3. Gunakan drone yang dirangkai sendiri dengan komponen yang ada di pasaran.