

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

1. Keseimbangan atau kestabilan posisi dari sensor secara horizontal maupun vertical sangat memengaruhi output dari LCD dan menyebabkan beberapa deviasi sudut diatas nilai standar.
2. Selisih sudut antara *roll* kanan dan *roll* kiri bisa dikatakan stabil dan didapatkan hasil dari perbandingan sebesar 0.25° .
3. Selisih perputaran sudut pada *yaw* kanan dan *yaw* kiri mendapat hasil yang cukup stabil. Dari hasil perbandingan tersebut didapat selisih sudut sebesar 0.22° .
4. Servo motor sangat memengaruhi output pada sensor. Ketidakstabilan servo motor ini disebabkan oleh beban dari miniatur pesawat beserta komponen yang dipasangkan pada pesawat.

5.2.Saran

1. Untuk menghindari error pada sensor, pastikan saat meletakkan sensor dalam posisi yang pas dan stabil.
2. Karena keterbatasan waktu, penulis menyarankan penggunaan sensor dengan akurasi yang lebih tinggi.
3. Untuk mengetahui jika pesawat benar-benar stabil, silahkan tambahkan sensor kemiringan (*tilt sensor*) agar mendapat hasil yang lebih presisi.