

BAB 5

PENUTUP

5.1. Kesimpulan

Dari hasil pengujian alat dan analisa yang dilakukan, maka dapat disimpulkan beberapa hal sebagai berikut.

1. Kestabilan posisi terbang *quadcopter* sangat dipengaruhi oleh nilai PID. Perlu dilakukan beberapa kali pengujian guna mendapatkan nilai PID terbaik untuk kestabilan posisi terbang *quadcopter*.
2. Berdasarkan beberapa kali pengujian, maka didapatlah nilai PID terbaik yaitu konstanta $P=6$, konstanta $I=0.07$, dan $D=100$ untuk kestabilan *quadcopter*.
3. Hasil objek terbaik yang didapat adalah pada saat nilai pengujian kedua dengan nilai konstanta $P=6$, konstanta $I=0.07$, dan $D=100$.

5.2. Saran

Dari hasil yang didapatkan dari laporan akhir ini, maka penulis menyarankan beberapa hal sebagai berikut.

1. Tentukan nilai konstanta PID terbaik untuk mendapatkan kestabilan posisi terbang pada *quadcopter* dengan melakukan beberapa kali pengujian.
2. Untuk dapat menghasilkan terbang *quadcopter* yang lebih stabil dan dapat mempertahankan pada posisi diam sebaiknya digunakan sensor kompas dan GPS sebagai kontroler.