



BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Beberapa kesimpulan yang dapat diambil dalam laporan tugas akhir ini adalah sebagai berikut :

1. *Accelerometer* pada Penstabil Monopod Menggunakan Motor Servo, memiliki peran sebagai pendeteksi perubahan sudut monopod yang disebabkan oleh gerakan pengguna yang tidak stabil dan membuat *holder* kamera tidak tegak lurus 90°.
2. Jumlah perubahan sudut pada *Accelerometer* menyebabkan servo mengalami perubahan sudut dengan jumlah yang senilai dan membuat servo memberikan respon untuk melakukan perubahan sudut ke arah berlawanan dengan jumlah sudut yang sama guna mencapai titik awal servo, tegak lurus 90° dan terhubung dengan *holder* kamera .
3. Setiap sudut *Accelerometer* menyebabkan perbedaan nilai ADC pada Arduino yang mempengaruhi pemberian besar nilai PWM untuk pergerakan servo.

5.2 Saran

1. Pengaturan *Range* nilai ADC *Accelerometer* pada program Arduino harus sepadan dengan lebar pergerakan sudut servo guna mendapat hasil konversi *mapping* antara kemiringan *Accelerometer* dan sudut motor servo yang seimbang.