

## BAB V KESIMPULAN dan SARAN

### 5.1. Kesimpulan

Adapun kesimpulan yang dapat dirangkum dari hasil dan analisa data yang telah dilakukan antara lain:

1. Penelitian ini berhasil melakukan pengontrolan motor *brushless* untuk mempertahankan posisi kamera pada saat terjadi perubahan terhadap gerakan gimbal yang mampu stabil pada sudut kemiringan  $0^\circ$  setting point pada sumbu *Roll* dengan respond waktu rata rata 301ms dan koreksi *error* rata-rata 1,041%.. Sedangkan pada sumbu *Pitch* dengan setting point  $45^\circ$  dapat dicapai dengan respon waktu sebesar 286ms dengan koreksi *error* rata- rata 0.001%.
2. Sistem FLC pada gimbal kamera mampu mempertahankan posisi kamera dengan *error* pada data *sampling* masing- masing sebesar 0.384% pada sumbu *Roll* dan -0.380% pada sumbu *Pitch*.

### 5.2. Saran

Berikut ini beberapa saran yang bisa dilakukan untuk penyempurnaan penelitian ini,yaitu :

1. Membuat GUI (Graphic User Interface) sebagai antarmuka user dan sistem untuk keperluan setting dan pengamatan variabel-variabel tertentu
2. Mengembangkan sistem agar selain dapat menstabilkan otomatis, juga dapat dikendalikan secara manual
3. Respon *brushless* DC motor harus ditingkatkan lagi agar kestabilan sistem menjadi lebih baik