

BAB V KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Setelah melakukan perancangan, pembuatan dan pengujian pada sistem pengendali gerak arah vertical dan horizontal pada tripod kamera DSLR berbasis wireless ini, maka didapatkan kesimpulan sebagai berikut:

1. Motor stepper mampu menghasilkan gerakan dengan presisi yang tinggi, berdasarkan pengujian sudut gerakan horizontal pada sumbu X menghasilkan kepresisian 99,76% dengan persentase error 0,24%. Sedangkan pada gerakan vertical di sumbu Y memiliki kepresisian 99,74% dengan error 0,26%.
2. Proses komunikasi wireless dapat dilakukan optimalnya pada jarak 17 meter dikarenakan jangkauan bluetooth pada proses pengontrolan gerakan motor stepper hanya mampu menjangkau jarak terjauh 17 meter meskipun jangkauan pengambilan gambar secara remote live view shooting dengan komunikasi WiFi mampu menjangkau jarak yang lebih jauh yaitu 19 meter.
3. Pada perancangan sistem pengendali gerak arah kamera berbasis wireless ini menggunakan supply energi dari baterai berkapasitas 2500 mAh yang mampu menyuplai sistem selama 1 jam 28 menit sebelum nantinya perlu di recharge lagi.

5.2 Saran

Berdasarkan proses penelitian mulai dari perancangan, pembuatan dan pengujian alat didapatkan saran untuk kelanjutan pengembangan penelitian selanjutnya, diantaranya sebagai berikut:

1. Membangun suatu sistem tambahan pada tripod kamera DSLR dengan kontrol secara wireless yang dapat mengatur tinggi-rendahnya tripod.
2. Melakukan uji coba terhadap mekanik dan konstruksi alat untuk mengetahui beban maksimal yang dapat digerakkan dan ditahan posisinya oleh motor stepper saat diberi beban kamera DSLR yang lebih berat dengan ukuran lensa yang berbeda.