

## BAB VI

### KESIMPULAN

Dari penelitian yang dilakukan didapatkan nilai ACC\_X, ACC\_Z, GYRO\_X dan GYRO\_Z. Dengan menggunakan motor *driver* 100%, output pada *realtime* data lebih mendekati angka 0 yaitu titik stabil gimbal yang menggunakan *setting* PID yang *default*. Untuk kestabilan alat gimbal yang memiliki output yang minimal adalah dengan *setting*  $P = 7$ ,  $I = 0.15$ ,  $D = 15$  serta motor *driver* 75%. Signal yang diperlukan oleh sensor MPU6050 dan motor ke BGC *board* tidak memerlukan motor *driver* yang melebihi 100%. Dengan bantuan aplikasi GUI *Blocks*, maka PID *Controller* dari gimbal bisa *disetting* mencapai kestabilan yang maksimal dengan mendapatkan output yang minimal.

Tugas akhir ini masih bisa dikembangkan lagi dengan memodifikasi struktur badan gimbal dan menggunakan *brushless* motor yang lebih kuat lagi untuk bisa menampung bobot beratnya kamera profesional seperti kamera DSLR. Salah satu contoh yang bisa diikuti adalah dari referensi [4], [5] dan [6].