

BAB 5

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Dari hasil percobaan dan analisa yang dilakukan dapat disimpulkan beberapa hal :

1. Gestur lengan kanan dapat mengendalikan Robot Wayang secara 2D maupun 3D.
2. Jarak ideal dalam pengendalian Robot Wayang menggunakan Kinect pada saat pengguna berada sejauh 1.5 m dari Kinect.
3. Respon Robot Wayang tidak berbeda secara signifikan antara simulasi dan *real-time*.
4. Pergerakan lengan Robot Wayang sangat bergantung pada perancangan Robot Wayang, sehingga respon memiliki keterbatasan pada pergerakan Robot Wayang.

5.2 Saran

1. Menerapkan filter pada sistem agar mendapatkan hasil yang lebih akurat.
2. Menggunakan Kinect dengan versi yang lebih tinggi agar pendeteksian kerangka tubuh tidak mudah terganggu.