

BAB V

SIMPULAN DAN SARAN

5.1. Simpulan

Berdasarkan hasil dan pembahasan dapat diambil kesimpulan sebagai berikut:

1. JST dengan algoritma *LVQ* dapat mengklasifikasi arah dengan akurasi sebesar 93.33%.
2. Sistem yang telah dirancang dan dibangun dapat digunakan untuk menentukan arah dan mengendalikan kursi roda menggunakan JST dengan algoritma *LVQ*.

5.2. Saran

Masih terdapat kekurangan dalam penelitian ini, untuk itu diharapkan agar dalam penelitian selanjutnya sistem ini dapat dikembangkan lebih lanjut sehingga menjadi lebih baik dari sistem yang ada saat ini. Berikut beberapa saran untuk penelitian selanjutnya:

1. Penambahan dukungan metode JST.
2. Penambahan dukungan untuk perangkat EEG lain.
3. Penambahan fitur *collision avoidance* untuk menghindari terjadinya tabrakan demi keselamatan pengguna.

4. Penambahan dukungan untuk masukan JST selain nilai *Attention* dan *Meditation*.
5. Penambahan dukungan untuk mengontrol kursi roda menggunakan perintah suara.