

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 5.1. Kesimpulan

Berdasarkan hasil penelitian yang telah dilakukan peneliti melalui tahap perancangan, pembuatan dan pengujian maka dapat diambil kesimpulan sebagai berikut :

1. Sistem pemantauan kestabilan *quadcopter robot* berbasis MultiWii SE v2.5 dapat dibangun dan mampu berkerja dengan baik. Dari hasil pengukuran jarak transmisi yang dihitung berdasarkan *datasheet*, transmisi data pemantauan dapat terkirim dengan cukup baik.
2. Alat ini dapat membantu dalam proses pemantauan *quadcopter robot*, karena dapat membaca data-data kemiringan *quadcopter robot* dan ditampilkan dalam bentuk 3 dimensi beserta grafik perubahan sudutnya.
3. Aplikasi yang dibuat oleh peneliti akan memudahkan pembacaan data yang diberikan oleh *quadcopter robot*, aplikasi ini akan menampilkan data-data yang dikirimkan oleh *quadcopter robot* kedalam bentuk visual yang mudah dibaca oleh pengguna.

#### 5.2. Saran

Penelitian yang dilakukan peneliti tentunya tidak lepas dari kekurangan dan kelemahan. Berdasarkan penelitian yang telah dilaksanakan dan kesimpulan yang didapatkan, maka saran untuk penelitian lebih lanjut adalah sebagai berikut :

1. Sistem pemantauan kestabilan *quadcopter robot* yang telah dibuat dapat diberi tambahan fasilitas seperti *battery monitoring*, untuk memastikan kapasitas

baterai yang digunakan oleh *quadcopter robot* dan dapat mengetahui waktu terbang *quadcopter robot*.

2. Penambahan fitur GPS (*Global Positioning System*) agar dapat memantau lokasi, ketinggian, dan arah dari *quadcopter robot*.
3. Penambahan kamera agar dapat memantau wilayah terbang *quadcopter robot* dari atas (*Sky Viewer*).