

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Dari penelitian yang telah dilakukan, mulai dari perancangan, pembuatan alat hingga pengambilan data, maka penelitian ini dapat disimpulkan sebagai berikut :

1. Modul GPS *uBlox* GY-NEO7MV2 berfungsi sebagai sebagai *penerima* GPS yang dapat mendeteksi lokasi dengan menangkap dan memproses sinyal dari satelit navigasi serta menentukan data latitude dan longitude pada perancangan alat pemantau lokasi pada burung merpati balap.
2. SIM800L digunakan sebagai mengirimkan notifikasi pada *website* setiap waktu. Dari data pengujian didapatkan rata-rata waktu pengirimannya sekitar 10 detik.
3. *Website* digunakan sebagai antar muka alat ini, memperlihatkan data *tracking* dan hasil pemetaan langsung.
4. Dari hasil pengujian yang dapat dilihat pada Tabel 4.2, maka didapatkan rata-rata hasil selisih jarak *error* sekitar 2,853 meter, jarak *error* terdekat bernilai 1,9036 meter sedangkan jarak *error* terjauh bernilai 4,277 meter.

5.2 Saran

Dari penelitian yang telah dilakukan dan kesimpulan yang telah didapat, terdapat beberapa saran dari penulis untuk pembaca yang mau melakukan pengembangan pada penelitian ini, yaitu :

1. Sistem *tracking* sudah bisa mengupdate secara otomatis tanpa harus di *refresh* pada laman *website* nya.
2. Menggunakan *gps* yang lebih cepat dalam mengunci koordinat lokasi.
3. Meningkatkan waktu pengiriman data, sehingga lebih cepat diperbarukan.
4. Menggunakan mikrokontroler dan *gps* yang lebih efisien dari segi ukuran agar tidak memakan tempat pada desain alat.
5. Menambahkan sensor-sensor yang lain seperti sensor kecepatan pada saat burung merpati balap sedang terbang.

