

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil perancangan dan analisa yang penulis lakukan, didapatkan kesimpulan mengenai perancangan sistem kendali sikap menggunakan *thrust vectoring*. Berdasarkan **Gambar 4.1** bahwa roket dapat terbang dengan baik hanya saja lambat dalam mencapai ketinggian dikarenakan arah angin yang tidak bisa dirubah, berbeda dengan **Gambar 4.2** dimana roket bisa cepat naik ke ketinggian 30m yang disebabkan arah angin yang bisa di rubah atau diarahkan ke atas atau kebawah. Perbedaan antara **Gambar 4.1** dan **4.2** kecepatan untuk naik ke ketinggian 30m hanya berbeda 1,4 detik dimana **Gambar 4.1** dengan waktu 6 detik dan **Gambar 4.2** dengan waktu 4,6 detik.

5.2 Saran

Setelah menyelesaikan perancangan sistem kendali sikap menggunakan *thrust vectoring* ini, demi perkembangannya dengan memperbaiki daya dorong diperbesar lagi agar sistem *thrust vectoring* bisa lebih optimal dan menambahkan sensor kecepatan angin (*air speed*) untuk mengukur faktor perubahan aliran angin agar motor dapat di atur berdasarkan kecepatan angin.