BAB V
KESIMPULAN DAN SARAN

Pada bab ini berisi tentang kesimpulan dari Perancangan Sistem Navigasi Prototype Flying Robot Berbasis PC dan juga saran-saran yang mendukung pengembangan alat ini.

5.1 Kesimpulan

Dari pembahasan pada bab-bab sebelumnya, maka akhirnya penelitian pada tugas akhir ini dapat di ambil beberapa kesimpulan antara lain :

1. Berdasarkan gambar 4.1 data yang diterima sama dengan data yang dikirim sesuai dengan masing-masing tombol navigasi pada *keyboard*.
2. Berdasarkan tabel 4.4 s/d tabel 4.10, data yang terkirim akan berubah setiap detik pada satu tombol keyboard.
3. Data yang dikirim hanya dapat diterima denga baik sampai jarak ±500 meter, yang di karenakan adanya pelemahan sinyal radio.

5.2 Saran

1. Sistem kendali navigasi jarak jauh ini bisa dikembangkan dengan menambahkan beberapa fitur pada program visual basic.
2. Penambahan kamera pada *flying robot* supaya dapat memonitoring keadaan sekitar secara jarak jauh.
3. Memodifikasi algoritma program untuk metode PWM dalam pengiriman data continue.
4. Menggunaka sistem kendali *close loop*.