BAB V
SIMPULAN DAN SARAN

5.1. Simpulan

Simpulan dari hasil penelitian yang dilakukan yaitu:

1. Berdasarkan tabel 4.6. pengiriman data menggunakan komunikasi radio cukup baik, karena data dapat terkirim dengan baik sampai jarak ± 400 meter pada keadaan tempat pengujian yang sebagian terhalang pepohonan dan kendaraan.
2. Berdasarkan tabel 4.13. pengujian kompas digital tergolong baik, tingkat keberhasilannya hampir mencapai 82,5 % dengan catatan pergerakan kompas pada *flying robot* dibantu dengan alat penggerak. Adapun *error* dikarenakan kurang seimbangnya dari kondisi *flying robot*.
3. Berdasarkan tabel 4.11. jumlah beban yang dapat diangkat oleh *flying robot* hanya sampai 350 gr, dan jika ditambah maka *flying robot* tidak dapat terbang.

5.2. Saran

Saran untuk kedepannya agar penelitian ini lebih baik yaitu :

1. Penggunaan sensor keseimbangan pada *flying robot*, agar *flying robot* dapat bergerak stabil.
2. Harus memperhitungkan kembali beban yang akan diangkat oleh *flying robot*, karena beban sangat berpengaruh terhadap gerak *flying robot* untuk bisa terbang.
3. Struktur perancangan dari *flying robot* harus lebih diperhatikan keseimbangannya.
4. Penggunaan radio frekuensi yang jangkauan jaraknya lebih jauh.
5. Kedepannya dapat ditambah aplikasi untuk pengintaian menggunakan kamera, atau penggunaan *GPS*, atau penggunaan sensor *ultrasonik* sebagai sensor jarak agar dapat menghindari bahaya.