BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 KESIMPULAN

Berdasarkan semua pembahasan dari bab-bab sebelumnya, maka penulis mendapat beberapa simpulan, yakni:

1. Telah berhasil dibuat perangkat pengontrolan mekanik pengendali sudut elevasi dan sudut azimuth pada laras model meriam .
2. Sudut untuk jangkauan maksimum tembakan sebesar 27° dengan jarak 4,5 meter yang diinputkan pada *smartphone* dan sudut azimuth ke arak kiri sebesar 65° dan kearah kanan 65°.
3. Model meriam dapat di control sesuai perintah pada *smartphone* dengan baik dengan penyimpangan sudut dengan rentang 1°-2°.Hal ini di karenakan faktor mekanik yang kurang baik dan kurang kokoh sehingga mudah goyah dalam pembuatan laras model meriam.

5.2 SARAN

Hasil penelitian ini masih perlu disempurnakan untuk pengembangan yang lebih baik, maka penulis memberikan beberapa saran dan bahan pertimbangan , yakni:

1. Dibuat mekanik yang lebih baik dan kokoh sehingga pada pergerakan sudutnya tidak mudah goyah.

2. Dapat ditambahkan *Web Cam* sehingga pengontrol dapat memonitor target di depan melalui *smartphone*.
3. Di buat sistem yang dapat mengarahkan target maupun berbeda posisi ketinggianya.
4. Perlu penambahan sensor arah angin dan kecepatan angin sehingga laju peluru dapat di control
5. Penambahan sensor *GPS* agar dapat di ketahui posisi meriam sehingga pengukuran posisi antar target dan posisi meriam dapat diukur berapa jaraknya agar mempercepat penentuan jarak .