

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1 Kesimpulan**

1. Rancang bangun sistem kontrol pada mobil *remote* sudah dapat direalisasikan baik pada lokasi jalan yang rata maupun lokasi jalan yang bergelombang/kerikil.
2. Pada saat di operasikan dalam mode manual, mobil *remote* dapat bergerak maju, mundur, berputar ke kiri dan berputar ke kanan sesuai intruksi yang diperintahkan oleh operator.
3. Sensor *photodiode* dan *infrared* dapat mendeteksi adanya benda penghalang dengan jarak *maximal* 10 cm untuk hasil yang baik.
4. Fungsi kamera sebagai *display* sudah bekerja dengan baik sehingga operator bisa melihat keadaan di depan *mobil remote* dengan baik.

#### **5.2 Saran**

1. *Interface/display* dan kontrol pada mobil *remote* menggunakan Android dalam satu sistem.
2. Koneksi menggunakan *wifi* sehingga jarak kontrol mobil *remote* dan operator lebih jauh.
3. Menggunakan sensor *ultrasonic* untuk sensor jaraknya sehingga deteksi benda lebih jauh.
4. Kamera bisa di operasikan sehingga bisa bergerak memutar ke kanan dan ke kiri.