

## **BAB V**

### **KESIMPULAN dan SARAN**

#### **V.1 Kesimpulan**

Dari hasil realisasi, pengujian dan analisa yang dilakukan pada sistem, dapat disimpulkan sebagai berikut.

Setelah dilakukan pengujian pada sistem, alat bekerja dengan tingkat perbedaan deteksi yang didapat GPS terhadap Googlemap adalah sekitar 7.1 m untuk koordinat lintang, dan 4.8 m untuk koordinat bujur, dan baru mengirimkan koordinat apabila syarat sistem terpenuhi, yaitu apabila telah mendeteksi objek yg dianggap manusia dan berada dalam jarak 3 m.

#### **V.2. Saran**

Pada tugas akhir ini masih terdapat beberapa kekurangan sehingga perlu dilakukan pengembangan.

1. Untuk pengembangan berikutnya agar sistem dapat diimplementasikan pada sebuah robot segala medan yang digunakan untuk pemberian lokasi korban bencana alam.
2. Untuk pengembangan berikutnya agar komponen yang digunakan dapat disesuaikan dengan kondisi lingkungan, baik untuk *indoor* maupun *outdoor*. Untuk kondisi *outdoor*, sensor PIR yang digunakan dapat diganti dengan sensor PIR yang bisa digunakan di luar ruangan, seperti Optex Outdoor PIR (AL-02-10). Sedangkan untuk kondisi *indoor*, GPS yang digunakan dapat diganti dengan dan GPS yang dapat digunakan di dalam ruangan, seperti CW25 GPS *receiver* atau modul GPS *receiver* yang memiliki teknologi *u-box' SuperSense* didalamnya.