

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

Bab ini berisi kesimpulan dari Tugas Akhir dan saran-saran yang perlu dilakukan untuk perbaikan di masa mendatang.

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

Dengan memperhatikan data pengamatan dan analisis pada bab sebelumnya, dapat disimpulkan bahwa:

1. Robot dapat bergerak bebas (manuver). Pergerakannya yaitu maju, mundur, belok kanan, belok kiri dan tenggelam.
2. X-bee pada robot dan remote dapat mengirimkan data secara cepat sekitar (50ms) dan akurat. Di darat jangkauannya bisa mencapai 100 m *indoor* (dengan penghalang berupa dinding atau bangunan) dan 300 m *outdoor* (tanpa penghalang), tetapi dalam air hanya terbatas sampai 70 cm di bawah permukaan air.
3. Sensor FSR-01 kurang sensitif ketika dipasang di dalam air, sehingga hasil pengujiannya tidak sesuai dengan yang diharapkan. Berdasarkan data percobaan, kesalahannya sampai 15.78 %.

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

Saran-saran yang dapat diberikan untuk perbaikan dan pengembangan dari Tugas Akhir ini adalah sebagai berikut:

1. Dapat menggunakan sensor yang lebih sensitif untuk mengukur kedalaman air.