

## BAB V

### KESIMPULAN dan SARAN

#### 5.1 Kesimpulan

Dari hasil perancangan dan pembuatan robot penjelajah permukaan air menggunakan kit Arduino dan modul *bluetooth* ini, dapat disimpulkan bahwa:

1. Robot penjelajah permukaan air menggunakan kit Arduino dan modul *bluetooth* telah berhasil direalisasikan, meskipun pada saat uji coba terjadi kendala akibat *human error* dan faktor cuaca.
2. Bluetooth dapat mengontrol kerja dari robot secara *wireless* dengan cukup baik dalam *range bluetooth* tersebut.
3. Jarak kontrol *bluetooth* secara teoritis mencapai hingga 10 meter, tetapi pada implementasinya, jarak transmisi *bluetooth* kurang dari 10 meter.

## 5.2 Saran

Setelah merancang, membuat dan mengevaluasi robot penjelajah permukaan air menggunakan kit Arduino dan modul *bluetooth* pada Tugas Akhir ini, maka harapan di masa mendatang, Tugas Akhir ini dapat dikembangkan lebih lanjut lagi dengan beberapa saran:

1. Robot dapat dikembangkan kembali sesuai dengan fungsi yang dibutuhkan, misalkan ditambahkan menggunakan tangan robot.
2. Media pengontrol robot dapat diubah agar memiliki jarak kerja yang lebih jauh, misalkan menggunakan sinyal *WiFi*.
3. *Software* untuk mengontrol robot dapat dikembangkan dengan menggunakan sistem operasi Android, sehingga pengontrolan robot dapat dikembangkan menjadi lebih luas. Sehingga *user* dapat mengakses robot melalui *smartphone* atau *tablet*.