

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

V.1. Kesimpulan

Pada tugas akhir ini telah berhasil direalisasikan penggunaan fitur waypoint pada wahana *quadcopter*. Pada saat waypoint diaktifkan, *Quadcopter* mampu menuju ke titik waypoint. Titik waypoint yang dituju masih terdapat penyimpangan jarak dan penyimpangan arah sudut terbang *quadcopter*. Jarak simpangan *quadcopter* pada saat terbang antara titik *waypoint* terhadap titik akhir lintasan terbang yaitu sebesar 1,345 meter dan penyimpangan sudut terbang sebesar $182,462^\circ$.

V.2. Saran

Pada penelitian *quadcopter* selanjutnya disarankan menggunakan modul GPS yang mempunyai nilai akurasi tinggi sehingga dapat memperkecil terjadinya penyimpangan. Untuk pengembangan *quadcopter* yang selanjutnya dapat melakukan full autonomous system yang dimulai dari *auto take-off*, *waypoint system*, *return to launch*, dan *auto landing* tanpa dikendalikan lagi oleh pilot.