

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

Berdasarkan percobaan yang sudah dilakukan oleh penulis,. Penulis memiliki kesimpulan dan memberikan saran yang dapat dibuat pada penelitian berikutnya yang bisa meneliti apa saja yang telah dilakukan dan ditulis pada laporan tugas akhir ini.

#### 5.1 Kesimpulan

Dari beberapa uraian pada bab dan sub bab sebelumnya pada laporan ini, dapat disimpulkan bahwa :

- a. Sistem *autonomous* maupun *manual* didesain agar dapat dibongkar pasang dengan mudah dengan menggunakan beberapa perangkat yaitu Bluetooth HC-05, sensor ultrasonik, motor driver L298N, dan arduino uno.
- b. Aplikasi Blynk dapat mengontrol mobilitas kapal dari jarak jauh dengan menggunakan koneksi Bluetooth. Arduino yang tersambung menggunakan koneksi baterai 9v untuk mendapatkan koneksi *power supply* yang akan menjalankan beberapa perangkat yang sudah ada.
- c. Dari hasil penelitian ini dapat diketahui sinyal Bluetooth dapat terkoneksi dengan baik yang mana kapal tersebut dapat dikendalikan oleh dua mode yaitu mode auto maupun manual.

## 5.2 Saran

Adapun saran agar penelitian kedepannya dapat menjadi lebih baik lagi adalah sebagai berikut :

- a. Pengaplikasian mikrokontroler yang dilengkapi dengan modul Bluetooth maupun Internet sehingga dapat menggunakan control penuh atas kendali kapal .
- b. Pengaplikasian motor driver sehingga dapat mengontrol kecepatan kapal.
- c. Komponen pada kapal menggunakan PCB sehingga daya yang dibutuhkan diharapkan lebih sedikit.