

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

1. Untuk merancang *Mobile remote control* Menggunakan sensor *ultrasonic* berbasis Arduino Nano, tahap pertama adalah mendesain sistem pada pengontrol *Mobile*, dimulai dengan mendesain blok diagram, dan rangkaian alat, kemudian membuat aplikasi android perangkat lunak (*software*) untuk tampilan antarmuka pengguna sistem *Mobile remote control*.
2. Berdasarkan hasil dari evaluasi yang telah dilakukan, Bahwa merancang *Mobile remote control* menggunakan sensor *ultrasonic* berbasis Arduino Nano ini berfungsi dengan baik, dimana menghasilkan perintah *input output* yang baik sehingga pengendalian *Mobile* dengan menggunakan android berjalan dengan baik.
3. Bluetooth HC-05 Hanya bisa membawa Mobil Remote (RC) <20 meter dan jika >20 meter maka akan terjadi error.

5.2 Saran

Setelah melakukan penelitian, diperoleh beberapa hal yang dapat dijadikan saran untuk dilakukan penelitian lebih lanjut yaitu :

1. Untuk pengembangan lebih lanjut, di mungkinkannya untuk menggunakan fitur-fitur yang lebih aplikatif dalam android seperti sensor giroskop yang dapat digunakan untuk menggantikan tombol maju, mundur, kanan dan kiri.
2. Robot dikembangkan lebih lanjut dalam hal pengendalian menggunakan modul komunikasi nirkabel lainnya seperti Wi-Fi
3. Penambahan fitur kamera sehingga dapat di kendalikan menggunakan layar pada *smartphone* android.