

## **BAB 5**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan pengujian dan pengamatan yang dilakukan pada sensor ultrasonic SU04 pada drone *Parrot Rolling Spider* dan *Parrot Mambo* sebagai pembaca jarak dalam ketinggian maka, dapat disimpulkan bahwa:

1. Rata-rata akurasi Parrot Rolling Spider adalah 79%. Rata-rata akurasi Parrot Mambo 81%.
2. Range yang dapat diukur oleh sensor ultrasonic pada percobaan dua drone ini adalah 0,43~4,9 meter. Sedangkan menurut spesifikasi adalah 0,4~4,5 meter.

#### **5.2 Saran**

Dari percobaan ini penulis memberikan saran yaitu:

1. Gunakan sebuah sistem yang memungkinkan untuk melakukan pembacaan estimasi ketinggian secara *real-time* dan dapat dilakukan dengan jangkauan yang lebih jauh.
2. Gunakan sensor HC-SR04 yang memungkinkan menghitung estimasi ketinggian dengan lebih akurat saat terbang rendah .