

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

1. Pergerakan motor servo ditentukan oleh lebar pulsa yang diberikan untuk menentukan sudut putar pada motor servo, lebar pulsa yang diberikan ke motor servo antara 0,5 ms sampai 2,4 ms.
2. Semakin besar lebar pulsa maka semakin besar sudut perputaran motor servo yang dihasilkan.
3. Semakin kecil lebar pulsa maka semakin kecil sudut perputaran motor servo yang dihasilkan.
4. Pada saat kondisi lebar pulsa 1,5 ms maka motor servo akan berada pada posisi awal yaitu  $90^\circ$ . Pada saat kondisi lebar pulsa kurang dari 1,5 ms maka motor servo akan berputar ke kiri (dari sudut awal  $90^\circ$ ). Sebaliknya, ketika lebar pulsa lebih dari 1,5 ms maka motor servo akan berputar ke kanan (dari sudut awal  $90^\circ$ ).

#### **5.2 Saran**

1. Untuk pengembangan alat ini kedepan sebaiknya diberikan pengaturan kecepatan pada kapal sehingga kecepatan laju kapal dapat diatur .
2. Perhatikan supply tegangan pada baterai untuk menjaga agar Xbee tetap dapat berkomunikasi dengan baik pada pengontrol.
3. Perhatikan berat sisi kiri dan kanan kapal agar tetap seimbang saat kapal beroperasi.