**BAB V**

**KESIMPULAN DAN SARAN**

**5.1 Kesimpulan**

1.Nilai compass akan naik sebesar 5 derajat apabila *quadcopter* di putar 45 derajat ke kiri.

2. *Compass* adalah sensor yang berfungsi mendeteksi medan magnet yang berguna sebagai penunjuk arah *Quadcopter*.

3. *Compass* memiliki nilai yang berbeda pada setiap posisi karena nilai inila yang membedakan apakah compass berada di utara, selatan, barat ataupun timur.

**5.2 Saran**

Untuk mengembangan lebih lanjut maka penulis memiliki beberapa saran :

1. Supaya quadcopter ini dapat diganti dengan baterai lithium-Polymer yang memiliki *cell* yang lebih besar agar baterai lebih tahan lama.

2. Motor yang digunakan harus sesuai kebutuhan apabila ingin cepat gunakan kV yang lebih besar tetapi daya angkat kecil begitupun sebaliknya apabila ingin daya angkat besar gunakan kV yang lebih kecil.

3. Agar dapat menggunakan *Compass* yang lebih canggih misalnya *Compass* yang didalamnya sudah ada sensor *gyro* dan lain-lain.