

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

1. UAV (*Unmanned Aerial Vehicle*) wahana udara jenis *fixed-wing*, *rotary-wing*, atau pesawat yang mampu mengudara pada jalur yang ditentukan tanpa kendali langsung oleh pilot.
2. *Remote control quadcopter* memiliki 5 channel yaitu *throttle*, *aileron*, *rudder*, *elevator* dan Channel mode. Kelima *channel* tersebut memberikan pergerakan manuver pada *quadcopter* seperti bergerak maju, mundur kesamping kiri, kesamping kanan dan memutar.
3. Konfigurasi *failsafe* pada *remote control* dilakukan sebagai antisipasi jika saat melakukan penerbangan *transmitter remote control* kehabisan baterai. Jika konfigurasi ini diaktifkan saat *transmitter remote control* kehabisan baterai maka *quadcopter* tidak hilang kendali tetapi akan melakukan *landing* secara otomatis.

5.2 Saran

1. Gunakan *remote control* dengan jumlah *channel* yang banyak agar *quadcopter* memiliki *mode* penerbangan yang lebih banyak juga.
2. Gunakan *remote control* bersifat digital, agar pergerakan yang diberikan dapat dilihat secara langsung pada LCD *remote control*.
3. Untuk pengembangan alat ini sebaik menggunakan *telemetry* sebagai parameter mengetahui ketinggian terbang, tegangan *battery* dan kecepatan perputaran *brushless* motor