

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 5.1 Kesimpulan

1. Untuk menjalankan sebuah motor 3-Phasa (Brushless Motor) pesawat terbang ini dibutuhkan sebuah ESC (*Electronic Speed Control*) dan sebuah *remote control* sebagai inputnya.
2. Sistem gerakan motor tergantung pada input  $V_{in}$  yang didapat dari APM. Semakin besar tegangan yang masuk maka semakin cepat gerakan/perputaran motor.
3. Gerakan motor terdiri dari *throttle*, *aileron*, *elevator*, dan *rudder*.
4. Quadcopter bergerak dengan memanfaatkan perbedaan gaya angkat tiap-tiap motor. Bila sebuah quadcopter ingin melakukan gerakan kekanan, maka quadcopter tersebut hanya perlu menaikkan gaya angkat motor di kanan dan menurunkan gaya angkat motor di kirinya.

#### 5.2 Saran

1. Untuk pengembangan alat ini sebaiknya menggunakan *telemetry* sebagai parameter untuk mengetahui ketinggian terbang, tegangan *battery* dan kecepatan perputaran *brushless* motor.
2. Terapkan algoritma PID untuk menangani gangguan yang mengakibatkan ketidakstabilan pada quadcopter.