

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan data hasil uji prinsip kerja transmitter pada pesawat anp wak tipe *fixed wing* ini diperoleh beberapa kesimpulan antara lain sebagai berikut:

1. Dalam Perancangan Pesawat Tanpa Awak Setiap *channel* memiliki peranan dalam menentukan arah gerak pesawat mulai dari *take off* hingga *landing*. Pengendalian sayap melalui *joystick* dilakukan bertahap sesuai dengan kebutuhan.
2. Prinsip kerja *receiver* (rx) melalui *wireless* dengan frekuensi 2,4GHz dan jarak jangkauan 1,5-2 km dengan menangkap serta menerima frekuensi yang terpancar oleh *Transmitter* di sekitar yang kemudian disesuaikan dengan frekuensi osilator *receiver*.

5.2 Saran

Ada beberapa saran terkait dengan kendala dan kekurangan yang dihadapi dalam penyusunan Laporan Akhir ini sehingga diharapkan menjadi bahan pertimbangan pada tahap pengembangan selanjutnya yang antara lain sebagai berikut:

1. Untuk kedepannya agar gerak roda Pesawat Tanpa Awak tipe sayap tetap ini dapat menyerupai gerak roda secara presisi dan harus ditambahkan servo di roda tersebut agar gerakan ketika *Take-off* dan *landing* dapat sempurna.
2. Perancangan *hardware* UAV harus memperhatikan bentuk aerodinamis pesawat sehingga pergerakan pesawat benar-benar stabil, bahan dari UAV juga harus yang ringan tapi tidak mudah patah.
3. *Electric speed control* yang digunakan harus memiliki arus lebih besar dari *motor bldc*, agar *electric speed control* tidak mudah panas dan rusak.
4. Penggunaan *motor bldc* dan *propeller* harus disesuaikan dengan berat keseluruhan UAV.