

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil perancangan dan pengukuran serta hasil yang telah dilakukan, maka dapat diperoleh kesimpulan :

1. GPS neo 6m ini sebagai *penerima GPS (Global Positioning System Receiver)* yang dapat mendeteksi lokasi dengan menangkap dan memproses sinyal dari satelit navigasi.
2. Data *latitude* dan *longtitude* yang diperoleh baik yang menggunakan *google maps* maupun GPS memiliki tingkat presentasi *error* yang kecil. Itu berarti GPS mampu bekerja dengan baik.
3. Penempatan gps berpengaruh kepada tingkat akurasi gps, jika ditempatkan pada ruang terbuka akurasi gps tinggi sedangkan jika ditempatkan pada ruang tertutup akurasi gps rendah.
4. CCTV juga digunakan pada robot, CCTV sangat membantu untuk memonitoring kondisi dari medan lokasi yang dikirimkan oleh GPS

5.2 Saran

Adapun saran yang dapat penulis berikan untuk laporan akhir ini adalah sebagai berikut :

1. Sebaiknya pengambilan data dilakukan pada ruang terbuka agar mendapatkan tingkat akurasi tinggi.
2. Koneksi internet yang tidak stabil sangat berpengaruh terhadap pergerakan robot, maka dari itu alangkah baiknya menggunakan jaringan internet yang stabil agar tidak terjadi kendala yang tidak diinginkan.