

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan hasil “Rancang Bangun Sistem Kendali Kendaraan Darat Tanpa Awak Pendeteksi Ranjau Berbasis IoT (*Internet of Thing*)”, maka dapat diambil kesimpulan:

1. Dari hasil pengukuran yang didapat, dapat disimpulkan bahwa setiap komponen yang digunakan pada robot, bekerja secara baik. Karena hasil keluaran tegangan yang telah di ukur mendapatkan hasil yang stabil.
2. Robot ini bisa dikembangkan dalam tahapan eksplorasi untuk mengidentifikasi potensi tambang logam, mendeteksi ranjau, dan lain sebagainya.
3. Batas jarak ditentukan dengan keadaan jaringan seluler.
4. Pengujian dilakukan di daerah pemukiman dengan *obstacle* gedung, perumahan, dan pepohonan, masih dalam pengendalian yang stabil.

#### **5.2 Saran**

1. Agar mendapatkan sinyal jaringan yang stabil, diharapkan pengujian dilakukan ditempat yang terbuka (*Outdoor*).
2. Lakukan beberapa kali pengujian untuk membandingkan hasil.
3. Perkembangan selanjutnya pada robot, dapat dikembangkan dengan teknologi VR (*Virtual Reality*) dengan gesture tubuh.