

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Adapun kesimpulan dari pembahasan yang telah dilakukan dalam penelitian Sistem Monitoring Suhu, Kelembaban dan Area Memanfaatkan *3DR Pixhawk Quadcopter*, yaitu :

1. Sensor suhu dan kelembaban SI7021 yang digunakan pada penelitian ini memiliki akurasi yang cukup baik. Dimana akurasi data suhu terbaik mencapai $\pm 0.0285^{\circ}\text{C}$ dengan kelembaban terbaik mencapai $\pm 2.033\%$.
2. Berdasarkan pengujian *Quadcopter*, *Quadcopter* yang digunakan untuk membawa sensor dan terbang secara otomatis ke lokasi yang telah ditentukan menggunakan sistem *Waypoint* telah berhasil dibuat.

5.2 Saran

1. Perlu dilakukan riset lebih mendalam untuk dapat menampilkan hasil pembacaan sensor pada monitor menggunakan Arduino *On Screen Display (OSD)*.
2. Untuk mengurangi frekuensi error pembacaan sensor yang terjadi, IC MUX dapat diganti dengan IC MUX dengan *2 channel multiplexer*.
3. Penggunaan komponen yang berkualitas.