

## **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.