

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Dari hasil analisis sistem telemetri robot self balancing dengan menggunakan *Bluetooth* HC-05 berbasis arduino, maka dapat diambil kesimpulan sebagai berikut :

1. Untuk perbandingan jarak di dapatkan bahwa studi literatur hanya berjarak maksimal kurang dari 10 meter, sedangkan pada penelitian ini mendapatkan jarak maksimal sampai dengan 20 meter.
2. Jika data yang di transmisikan mempunyai halangan sinyal akan mengalami gangguan yang membuat *Bluetooth* HC-05 tidak terkoneksi dan bisa juga menyebabkan jarak transmisi menjadi berkurang.
3. Perbandingan nilai antara pengukuran busur dan telemetri di dapatkan hasil dengan rata-rata error dibawah 1%, rata-rata akurasi diatas 99%, rata rata nilai reliabilitas di atas 0.9, rata rata data perbandingan pengukuran bernilai valid dan mendapatkan simpangan rata rata 0.1.

5.2 Saran

Berikut ini adalah saran-saran yang dapat diberikan untuk pengembangan lebih lanjut terhadap penelitian ini :

1. Implementasi lebih lanjut diharapkan dapat dilakukan penambahan jangkauan pengiriman data yang lebih baik.
2. Pada pengembangan penelitian selanjutnya agar dapat menganalisa sistem telemetri dengan *Bluetooth* HC-05 pada objek penelitian yang lain.