

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1 Kesimpulan**

Dari hasil penelitian yang telah dilakukan didapatkan beberapa kesimpulan :

1. Cara kerja sistem kendali RC saat kapal berjalan maju dan berbelok yaitu dari *transmitter* mengirimkan sinyal ke *receiver* melalui gelombang radio, kemudian *receiver* memerintah *servo* untuk berbelok, jika kendali diarahkan kekanan dan kekiri kemudian untuk bergerak maju maka tombol *remote* digerakan arah maju kemudian *receiver* memerintah motor DC untuk berputar maju.
2. Hasil pengujian kecepatan manuver kapal yang telah dilakukan maka didapatkan hasil kecepatan manuver tertinggi pada sudut  $90^0$  yaitu sebesar 0,407 m/s, sedangkan kecepatan manuver terendah pada sudut  $180^0$  yaitu sebesar 0,376 m/s.
3. Setelah dilakukan pengujian jarak jangkauan yang ditempuh terhadap kapasitas daya baterai, hasil yang didapatkan pada kapasitas daya baterai full 100% yaitu sejauh 50 m, dan pada kapasitas baterai rendah 25 % yaitu sejauh 26 m. Dari hasil data tersebut dapat disimpulkan bahwa semakin rendah kapasitas daya baterai maka semakin dekat jarak jangkauan *remote* terhadap kapal yang ditempuh.
4. Hasil perbandingan variasi berputar kapasitas baterai akan cepat habis yaitu pada jarak 25 m sebesar 5,35 menit. Sedangkan penggunaan kapasitas daya baterai lama habis terdapat pada jarak 5 m sebesar 6,22 menit. Jadi dapat disimpulkan bahwa semakin jauh jarak pengoperasian *remote control* terhadap variasi putaran kapal maka semakin cepat kapasitas daya baterai akan habis, dan sebaliknya semakin dekat jarak variasi berputar kapal maka semakin lama waktu kapasitas daya baterai akan habis.

## 5.2 Saran

Adapun saran yang ingin disampaikan penulis yaitu :

1. Dalam pembuatan *prototipe* kapal penumpang kedepannya bisa menggunakan kapasitas daya baterai yang lebih besar agar penggunaannya bisah lebih lama, lebih dari 6,22 menit
2. Untuk pembutan *prototipe* kapal penumpang kedepanya bisa menggunakan komponen komponen yang lebih bagus agar bisa dibandingkan dengan yang menggunakan komponen kapal saat ini, baik jarak jangkauan, manuver dan kapasitas daya baterai.