

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1. Kesimpulan**

1. Menggunakan *drone* dengan model *quadcopter* ini memungkinkan *drone* dapat *take off* dan *landing* secara *vertical*, juga dalam hal penggunaan baterai yang lebih awet karena menggunakan 4 motor *brushless* BM5010 360Kv dengan nilai rpm/v sebesar 360.
2. Penambahan besi mengelilingi di setiap motor *brushless* memungkinkan sebagai pengaman pada saat *drone* terjadi *crash*, sehingga ketika terjadi *crash* tidak langsung mengenai *propeller* yang memungkinkan terjadinya kerusakan yang berlebih.
3. Jarak aman penggunaan wahana yaitu sampai 170 meter. Jarak ini memungkinkan *drone* beroperasi dengan efisien sambil meminimalkan resiko terhadap keselamatan operasional dan lingkungan sekitar.

## 5.2. Saran

1. Perlu diperhatikan terkait penggunaan konsumsi daya, karena berpengaruh terutama pada kestabilan drone dalam kondisi pembacaan gambar secara realtime agar tidak terjadi delay.
2. Berat drone perlu diperhatikan karena berpengaruh dengan kestabilan terbang drone, terutama pada saat banyak angin.
3. Pemilihan ESC dan Motor Brushless juga harus sesuai dengan konsumsi dan daya berat drone, sehingga spesifikasi brushless yang digunakan mampu mengangkat berat drone yang ada dan tidak terjadi panas pada motor brushless dan konsumsi baterai yang berlebihan juga.