

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Pada uraian-uraian yang telah penulis jelaskan pada bab terdahulu dalam perakitan *quadcopter* untuk aerial fotografi dan aerial videografi, maka diperoleh beberapa kesimpulan sebagai berikut.

1. Melihat dari hasil uji coba sistem *quadcopter* secara keseluruhan yang meliputi uji dinamika terbang, uji jarak terbang, uji ketinggian terbang, dan uji durasi terbang menunjukkan bahwa sistem *quadcopter* dapat bekerja dan berfungsi dengan baik.
2. Melihat dari hasil uji jarak terbang, uji ketinggian terbang, dan uji durasi terbang menunjukkan bahwa *quadcopter* dapat terbang aman maksimal dengan jarak 100 m dari *ground segment* atau dengan tinggi aman maksimal 50 m atau dengan durasi aman terbang selama 8 menit 10 detik, mana yang tercapai terlebih dahulu.
3. Dalam implementasinya, terdapat kekurangan pada sistem *monitoring quadcopter* yang disebabkan oleh keterbatasan pembiayaan, sehingga monitor *quadcopter* hanya sebatas menampilkan *view* saat pengambilan foto atau video udara.
4. Dengan adanya wahana *quadcopter* untuk *aerial* fotografi dan *aerial* videografi, fotografer maupun videografer dapat mengambil gambar dari udara dengan mudah dan efisien.



5. Melihat dari hasil uji sudut pemotretan (*angle*) dan sudut foto udara berdasarkan sumbu kamera dapat disimpulkan bahwa dengan menggeser sudut pengambilan gambar (*angle*) dapat menghasilkan foto atau video udara yang lebih dramatis.
6. Dengan adanya wahana *quadcopter* untuk *aerial* fotografi dan *aerial* videografi, fotografer maupun videografer lebih mudah menggerakkan *quadcopter* untuk mendapatkan sudut pengambilan gambar terbaik.

5.2 Saran

Pada penulisan skripsi ini tentu masih banyak kekurangan, dan masih diperlukan pengembangan lebih lanjut baik sisi laporan maupun sisi teknologi *quadcopter*. Maka sangat diharapkan bahwa skripsi ini dapat dilanjutkan dengan penelitian lebih lanjut oleh para pembacanya. Untuk lebih menyempurnakan wahana ini penulis memberikan beberapa saran diantaranya.

1. Sebaiknya menggunakan kamera *GoPro Hero 4 Black Edition* untuk mendapatkan hasil gambar yang lebih baik ketika cahaya rendah dan resolusi video 4K.
2. Sebaiknya menggunakan *flight controller naza* yang lebih canggih agar *quadcopter* dapat dimonitor tinggi terbangnya, jarak horizontal jangkauan, daya baterai, kecepatannya, dll.
3. Sebaiknya menggunakan tambahan alat untuk *display* monitor *quadcopter* yaitu FPV (*first person view*) *module* yang terdiri dari *lcd display* dan *video sender*.