

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Dari proses implementasi dan pembahasan maka diperoleh beberapa kesimpulan diantaranya .

- A. *Drone* dapat membaca udara dengan optimal saat berhenti atau saat *drone* diam dalam posisi tertentu .
- B. Aliran udara yang ditimbulkan oleh baling-baling pada motor mempengaruhi pembacaan gas sensor mq135 .

#### **5.2 Saran**

Dalam pembuatan Drone untuk monitoring lalu lintas dan membaca kualitas udara dengan mikrokontroler arduino nano masih banyak kekurangan-kekurangan yang belum sepenuhnya maksimal .Berikut saran lebih lanjut mengenai sistem ini

- A. Pembuatan *Drone* untuk monitoring lalu lintas dan membaca kualitas udara dengan mikrokontroler arduino nano ini belumah sepenuhnya optimal di dalam proses kalibrasi dan pembacaan kondisi udara ketika terbang , akan lebih baik jika dilakukan penelitian lebih lanjut mengenai factor-faktor yang menghambat sistem untuk bekerja maksimal.
- B. *Skill* penulis dalam menerbangkan drone masih sangat kurang jadi penulis belum berani menerbangkan diatas keramaian langsung Disini penulis hanya ingin membuat drone yang memiliki fitur dapat membaca kondisi udara dan memantau lalu lintas, Disarankan untuk pengembang selanjutnya untuk lebih mendalami dan mempelajari hal tersebut.
- C. Disarankan untuk menggunakan sensor khusus co2 apabila ingin mendapat hasil yang lebih valid.
- D. Disarankan untuk berhati-hati ketika menerbangkan drone apalagi jika pemula ,diharapkan jangan mencoba atau menerbangkan di keramaian umum.