

## 5 SIMPULAN DAN SARAN

### 5.1 Simpulan

1. Telah dibuat Sistem Navigasi pada *USV* yang dapat dikendalikan secara autonomous dengan tujuan untuk pemantauan kondisi daerah perairan.
2. Telah terealisasi *flight mode Manual, Auto* dan *Hold* yang dapat digunakan *USV* dengan rata-rata *Error Radius 2,2* meter.
3. Penggunaan *APM 2.5* dengan firmware *Arduover* sesuai untuk wahana jenis *USV* dan dapat berjalan dengan lancar tanpa kendala.
4. Pengiriman video untuk sistem *FPV* menggunakan *Video Sender (VTx dan VRx)* dan ditampilkan pada *Monitor 7"*.

### 5.2 Saran

1. Pemasangan sistem penggerak yang tepat sehingga kecepatan maksimal pada *USV* dapat terpenuhi dan *cruise speed* saat *autonomous* dapat meningkat.
2. Pergantian komponen GPS dengan tingkat keakuratan GPS yang lebih akurat dibawah 2 meter dari *U-Blox Neo-6M* seperti *Neo-M8N* yang mendukung GPS Satelit dan *GLONASS* (Rusia).

3. Peningkatan kualitas kamera pada Sistem FPV agar video yang ditampilkan pada monitor akan terlihat lebih baik.