

BAB V PENUTUP

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan dari penelitian dan pengujian yang telah dilakukan, dapat disimpulkan bahwa :

1. Perancangan robot dalam air yang dapat dikontrol dengan *smartphone* telah berhasil dirancang.
2. Perancangan robot ikan yang mampu *diving* dibawah permukaan air telah berhasil dirancang dengan baik.
3. Sirip yang ditambahkan pada robot ikan sebelumnya sangat berpengaruh untuk robot ikan melakukan *diving*, semakin kebawah sirip yang didisain, semakin cepat *diving* yang dilakukan oleh robot ikan.

5.2. Saran

Untuk memperbaiki kekurangan dalam penelitian ini diperlukan dilakukan beberapa perbaikan kinerja alat, adapun beberapa saran antara lain :

1. Komponen yang terdapat pada robot ikan tentunya sangat sensitive terhadap air, oleh karena itu diperlukan ide tambahan untuk *waterproofing* yang bagus dalam mengembangkan robot ikan ini.
2. Robot ikan kemungkinan dapat mencapai kedalaman yang lebih dalam jika kabel tambahan yang dirancang untuk *Bluetooth* ditambah panjangnya, serta lebih fleksibel
3. Robot ikan dapat lebih dikembangkan dengan salah satunya yaitu diberi sebuah tambahan kamera untuk memantau keadaan bawah laut.

