

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan perancangan, pengamatan, dan pengujian yang telah dilakukan maka dapat diambil kesimpulan sebagai berikut :

1. Motor yang digunakan mampu menjadi penggerak untuk pergerakan mobil remot control baik untuk untuk pergerakan kiri dan kanan maupun maju dan mundur.
2. Kinerja dari modem yang digunakan dapat dengan berjalan sesuai dengan yang diharapkan sehingga membuat delay yang ada pada system hamper tidak ada dan dapat diabaikan.
3. Secara keseluruhan system dapat dikontrol tanpa delay dikarenakan basic penggunaan protocol MQTT adalah untuk bekerja di titik terendah dari sumber daya.
4. Penggunaan fitur live streaming masih bergantung pada pihak ketiga dimana hal tersebut dapat mempengaruhi ketika akan melakukan pengontrolan yang dilakukan apabila user tidak berada dekat dengan mobil RC
5. Penggunaan website menjadi salah satu faktor yang diperuntukkan secara mobilitas dapat diakses user melalui laptop mereka dimanapun dengan kondisi laptop terhubung ke internet dimana website dapat berfungsi sebagai penampil hasil streaming dan juga sebagai kontrol mobil RC.

#### **5.2 Saran**

Karena masih terdapat kekurangan dalam penelitian ini, maka perlu dilakukan beberapa perbaikan untuk mendapatkan hasil yang lebih baik, adapun saran yang diperlukan antara lain :

1. Untuk penelitian selanjutnya, disarankan menggunakan media tampilan untuk user dengan menggunakan kamera yang dipasang pada mobil RC. Hal ini dapat mempermudah user dalam mengontrol mobil remot control dari jarak jauh.

2. Disarankan untuk membuat detail pergerakan roda depan berbelok dengan sudut yang dapat diatur sehingga pergerakan berbelok motor dapat lebih fleksibel.
3. Untuk kedepannya dapat memodifikasi mobil sehingga mobil dapat beradaptasi dengan kondisi jalan yang ada.

