

BAB V PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Dalam pelaksanaan tugas akhir ini dapat disimpulkan beberapa hal sebagai berikut :

- ❖ Telah dirancang perangkat sistem pendeteksi koordinat kapal menggunakan *Global Positioning System (GPS)* dengan tipe PMB 648 yang dihubungkan ke Arduino Uno.
- ❖ Telah diketahui nilai koordinat kapal yang menggunakan *Global Positioning System (GPS)* dan dapat direkam kedalam database *MySQL* dan kemudian ditampilkan pada *google maps* dengan komunikasi menggunakan media *wireless XbeePro S1*.
- ❖ Dan didapat nilai *error* pengukuran $\pm 5.88\text{m}$ atau sekitar 17.67%, dengan akurasi dari pengukuran alat yang telah diuji adalah 82.3%.

5.2 Saran

Adapun untuk saran yang harus dilakukan kedepan yaitu tentang proses percobaan dan analisa agar lebih dimaksimalkan lagi sesuai aplikasi yang akan dibuat pada inovasi-inovasi yang akan dikembangkan lebih baik lagi, diantaranya perbaikan tampilan yang digunakan bisa dimodifikasi lagi menjadi lebih *efektif* dan *efisien* baik membuat pengembangan peralatan teknologi maupun penelitian.



Halaman ini memang dikosongkan