

## BAB 5

### KESIMPULAN

1. Berdasarkan hasil implementasi dan uji kinerja sistem pemantauan posisi dan tingkat pencemaran udara bergerak, sistem dapat direalisasikan sehingga dapat menampilkan posisi, suhu, kelembaban dan tingkat polusi udara di tempat sistem pemantauan ditempatkan.
2. Dengan menggunakan MapInfo yang diintegrasikan dengan perangkat lunak Visual basic, data posisi dari GPS dapat ditampilkan pada suatu peta digital.
3. Sensor suhu dan kelembaban yang digunakan mempunyai tingkat akurasi yang baik yaitu  $\pm 0.34$  derajat celsius untuk sensor suhu dan  $\pm 2.9$  % RH.
4. Tingkat polusi udara yang ditampilkan mempunyai tiga tingkatan yaitu rendah, sedang dan tinggi yang didasarkan pada nilai perbandingan resistansi sensor pada saat mendeteksi gas CO dengan nilai resistansi sensor pada saat tidak mendeteksi gas CO ( $R_s/R_o$ ).