

## BAB V

### KESIMPULAN

---

#### 5.1. Kesimpulan

Dari hasil perencanaan, pembuatan dan pengujian alat, dapat disimpulkan hal-hal sebagai berikut :

1. Kecepatan gerak motor vertikal tergantung dari kecepatan motor horisontal.
2. Rutin sensor selalu diaktifkan setiap gerakan motor melakukan tracking. Karena rutin sensor berada dalam rutin motor.
3. Kecepatan pendeteksian lambat, karena motor melakukan scanning satu per satu terhadap posisi sumber sinyal. Hal tersebut dapat diatasi dengan mengembangkan program pengendali motor stepper yang lebih baik.

#### 5.2. Saran-saran

1. Untuk pengembangan lebih lanjut sistem pendeteksian dengan tracking ini dapat diaplikasikan pada pengarah antena parabola, hanya saja demensinya lain.

2. Penggunaan mikrokomputer Kentac 800Z dapat dikembangkan lebih luas lagi pada beberapa aplikasi lain, seperti pengisi air yang dapat dikontrol, timbangan surat dengan mikrokomputer dan lain-lain.