BAB V
KESIMPULAN DAN SARAN

1.1 Kesimpulan

Berdasarkan keseluruhan rangkaian pengujian dan analisa yang dilakukan dapat disimpulkan bahwa:

- Fungsi dari tracking manual sudah dapat bergerak 360º. Pada tracking *auto* perangkat sudah dapat mengikuti pergerakan dari objek bergerak tetapi pada posisi tertentu objek tidak diikuti karena posisi yang terbaca GPS menghasilkan nilai sudut yang sama atau dekat sehingga perangkat tidak bergerak.
- Pergerakan pada azimuth dan elevasi sudah sesuai dengan fungsi yang diinginkan dengan memiliki batasan karena terbatas pada perancangan bentuk dari lengan elevasi yang masih lebar sehingga pergerakkannya terhalang oleh box kontrol.
- Berdasarkan hasil pengujian batasan dari kecepatan objek yang diikuti diakibatkan oleh hubungan antara kecepatan servo dengan pembacaan kompas pergerakan servo yang diatur terlalu cepat menyebabkan perangkat akan bergerak melebihi batas sudut sebelum nilai kompas terbaca.

1.2 Saran

Untuk pengembangan selanjutnya dari sistem yang telah ada. Maka penulis memberikan beberapa saran berikut ini :

- Perancangan ukuran dari perangkat transceiver (dominan Rx) perlu dibuat sehingga pada pergerakan saat melakukan tracking dapat dilakukan dengan lebih leluasa. Untuk lengan elevasi dirubah menggunakan L-holder.
- Menganalisa algoritma pergerakkan agar mendapatkan gerakan yang lebih halus dan stabil. Algoritma dibuat agar dapat melakukan prediksi posisi selanjutnya dengan mempertimbangkan kecepatan dan juga jarak benda.
- Penambahan pada fungsi-fungsi yang memungkinkan untuk dikerjakan oleh sistem.