

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan dari hasil pengujian dan analisa yang telah dilakukan, maka dapat disimpulkan bahwa:

1. *Solar tracker* lebih banyak menyerap energi matahari dibandingkan *solar cell* statis dilihat dari tegangan yang dihasilkan *solar cell*.
2. Nilai I dan D cukup diberi nilai 1 karena respon yang didapat dari P sudah cepat. Karena variabel error yang digunakan hanya satu, yaitu dari LDR1 dan LDR 2 untuk axis X atau LDR3 dan LDR4 untuk axis Y.

5.2 Saran

Setelah melihat hasil dari pembuatan solar tracker dual axis menggunakan metode kontrol PID berbasis mikrokontroler arduino ini, maka untuk pengembangannya penulis menyarankan:

1. Sebaiknya menggunakan RTC sebagai acuan waktu untuk pergerakan *solar tracker* karena saat menggunakan LDR intensitas cahaya matahari disetiap LDR hampir sama.
2. Untuk pengembangan PID selanjutnya, diharapkan dapat menggunakan matlab untuk melihat grafik respon PID.