

BAB V

PENUTUP

Setelah melakukan perancangan mekanik, elektronik dan perancangan perangkat lunak dengan arduino ERW serta melakukan uji coba sistem anemometer, maka dapat di ambil kesimpulan sebagai berikut :

5.1 Kesimpulan

Dari tahap perancangan, pembuatan dan pengujian yang telah di lakukan dapat di ambil kesimpulan antara lain :

1. Mekanik sistem keamanan dapat bekerja lebih baik sesuai fungsinya tanpa ada kendala dari mekanik.
2. Mikrokontroler dan elektronika yang berada pada sistem ini dengan desain yang sangat sederhana ini, bekerja normal dan dapat menerima data pada arduino dan proses sensor.
3. Gerakan yang dihasilkan data serial anemometer dalam melakukan tracking sesuai dengan inputan yang diinginkan dan dapat mengikuti target dengan benar.
4. Kelemahan dalam wind speed ini adalah tidak dapat membaca kecepatan angin datar atau pesisir bumi dengan tinggi 1 meter diharapkan lebih dari itu.
5. Pemrograman hardware yang digunakan menggunakan bahasa pemrograman C dengan seoftware Arduino ERW yang mudah digunakan serta dapat dipahami bahasa pemrogramannya. Dan mikrokontroler dapat menghasilkan output yang penulis inginkan.

5.2 Saran

Dalam pembuatan sistem anemometer ini penulis memberikan saran untuk pengembangan lebih lanjut untuk mendapatkan sistem anemometer yang sempurna :

1. Untuk hasil kecepatan angin yang lebih akurat disarankan menggunakan sensor asli dengan kualitas tinggi sehingga dapat menangkap referensi yang lebih detail.
2. Untuk konstruksi kabel dalam wind direction, penulis menyarankan untuk menambahkan kabel secara fleksible sehingga proses dalam putaran wind direction tidak mengakibatkan putus.
3. Aplikasi sistem anemometer ini dapat diaplikasikan pada sesuai dengan objeknya. Artinya karakter anemometer berbeda sesuai referensi geografisnya dan Angin apa yang dirujuk menjadi referensi monitoring.