

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Dari pengujian yang telah dilakukan pada alat ini dapat disimpulkan bahwa :

1. Dalam studi kasus ini mengimplementasikan dengan metode PID-Fuzzy, dimana menggunakan 2 buah sensor LDR (Light Dependent Resistor) yang digunakan 5 membership function agar hasil output fuzzy lebih baik.

Kemudian error dan delta error menjadi input untuk fuzzy, maka didapatkan 3 hasil defuzzifikasi yaitu  $K_p$ ,  $K_i$  dan  $K_d$ , kemudian hasil dari nilai  $K_p$ ,  $K_i$  dan  $K_d$  dimasukkan kedalam function untuk menentukan nilai PID, hasil nilai dari PID akan mengatur pergerakan pada motor, dan LDR akan memberikan feedback.

2. Pengereng ikan asin otomatis dapat meningkatkan intensitas cahaya matahari menjadi panas untuk pengeringan karena mengikuti pergerakan matahari.

#### **5.2 Saran**

Alat pengereng ikan asin ini sudah bekerja dengan sesuai keinginan, tetapi perlu pengembangan dalam alat ini. Saran untuk kedepannya alat ini perlu penambahan pergerakan 2 sisi pada alat pengereng ikan asin ini, sehingga pergerakan pada penempatan pada ikan asin lebih akurat, menggunakan motor Stepper karena motor ini lebih bagus digunakan dalam alat pengereng ikan asin ini dan menambahkan tirai otomatis, apabila hujan tirai akan otomatis menutupi penempatan ikan asin.