

## **BAB V**

### **SIMPULAN, IMPLIKASI DAN REKOMENDASI**

#### **5.1 Simpulan**

Berdasarkan data dan analisa data yang dilakukan di bab sebelumnya, maka dapat disimpulkan bahwa :

1. Teleskop GOTO dapat digerakkan ke arah asensiorekta dan deklinasi dengan tiga *mode* kecepatan yang sesuai dengan *manual book* dari teleskop GOTO dimana *mode guide* memerlukan frekuensi sebesar 1.604 Hz, *mode set* memerlukan frekuensi sebesar 51.340 Hz dan *mode slew* memerlukan frekuensi sebesar 501.368 Hz untuk bergerak
2. Program yang dibuat untuk ATmega2560 dapat membuat motor servo menggerakkan teleskop GOTO ke arah asensiorekta dan deklinasi dengan tiga *mode* kecepatan yaitu *guide*, *set* dan *slew*

#### **5.2 Implikasi dan Rekomendasi**

Untuk mendapatkan hasil yang lebih maksimal ketika ada penelitian lebih lanjut mengenai permasalahan yang sama maka diperlukan beberapa rekomendasi yaitu :

1. Dengan adanya hasil penelitian mengenai sistem kendali gerak teleskop GOTO ini maka diharapkan dapat menjadi pedoman atau acuan dasar untuk pengembangan teleskop GOTO selanjutnya
2. Pengembangan yang masih dapat dilakukan adalah teleskop GOTO diharapkan sudah secara otomatis dapat bergerak atau *pointin*