

BAB V PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil analisis, perancangan dan implementasi yang telah dilakukan, serta berdasarkan rumusan masalah yang ada, maka dapat diambil beberapa kesimpulan diantaranya sebagai berikut:

- a. Komunikasi antara arduino dengan ultrasonic menggunakan kabel sebagai media penghubung dan penghantar data
- b. Pengendalian sensor-sensor dan motor stepper menggunakan bahasa pemrograman yang mana pemrograman pertama di lakukan pada *eprom* atau *IC* pada *microkontroler*
- c. Setiap perintah nilai yang di baca oleh ultrasonic akan di kirimkan ke *microcontroler* untuk di eksekusi
- d. Pengendalian sensor dan perangkat lainnya harus dalam terkoneksi dengan *arduino* di karenakan pengendali perangkat hanya bisa di lakukan jika ultrasonic terhubung langsung dengan sistem

5.2 Saran

Sistem ini tidak lepas dari kekurangan dan kelemahan. Oleh karena itu, penulis memberi beberapa saran yang dapat digunakan sebagai acuan dalam penelitian atau pengembangan selanjutnya, yaitu sebagai berikut :

- a. Sering terjadinya delay pembacaan objek pada ultrasonic
- b. Adanya aplikasi sandAlone yang bisa dengan cepat di buka ketika akan mengontrol garasi
- c. Di butuhnya Power Saving (UPS) dalam membackup ketika terjadinya pemadamana listrik