

BAB V PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian, analisis dan hasil perancangan pada aplikasi mikrokontroler ATmega16 untuk pengaman parkir mobil berbasis sensor *ultrasonic* ini dapat diambil kesimpulan:

- a. Mikrokontroler ATmega16 berfungsi sebagai alat pengendali utama pada pemrosesan data jarak parkir yang dihasilkan dari sensor *ultrasonic*
- b. Kemampuan mendeteksi adanya objek sangat peka yang selanjutnya diproses secara otomatis untuk menghasilkan output yang diharapkan.
- c. Hasil perancangan keseluruhan, aplikasi mikrokontroler untuk pengaman parkir mobil berbasis sensor *ultrasonic* dapat bekerja sesuai yang diharapkan karena dapat mempermudah pengendara roda 4 (mobil) dalam memarkirkan kendaraannya sehingga sistem ini dapat digunakan sebagai pengganti cara lama yang masih memakai cara manual dan agar lebih efektif dan efisien.

5.2 Saran

Dari hasil penelitian dalam pembuatan *prototype* pengaman parkir mobil berbasis sensor *ultrasonic*, maka penulis memberikan saran kepada pembaca dalam rangka kemajuan alat ini ke depan, diantaranya :

- a. Pengembangan model *prototype* pengaman parkir mobil berbasis sensor *ultrasonic*. Dimana alat yang dibuat tidak hanya dalam bentuk *prototype*, tetapi langsung diterapkan pada mobil.
- b. Diharapkan mampu untuk mengembangkan tidak hanya sebagai kendali *ON* atau *OFF* dalam jarak yang terbatas, tetapi bisa digunakan dengan cara lain, misalnya semakin jauh jarak objek dengan kendaraan semakin kuat juga sensor mendeteksi adanya objek yang bergerak.