

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil penelitian yang dilakukan, didapatkan kesimpulan sebagai berikut :

1. Pembuatan *Sistem Manajemen Parkir Untuk Kendaraan Roda Empat Menggunakan Mikrokontroler Arduino* telah berhasil menggunakan rangkaian Arduino Mega 2560, Ethernet Shield, sensor (HC-SR04), dan diimplementasikan dalam sebuah *prototype*.
2. Hasil dari pembacaan sensor (HC-SR04), akan ditampilkan pada web secara *realtime* dengan *delay* 0,1 detik.
3. Berdasarkan hasil pengujian yang dilakukan dapat menampilkan denah dan jumlah ketersediaan lahan parkir.

5.2 Saran

Pada penulisan Tugas Akhir ini, tentu masih terdapat banyak kekurangan dan perlu adanya pengembangan lebih lanjut baik dari sisi laporan maupun system yang telah dibuat. Untuk mendapatkan hasil yang sempurna, maka peneliti memberikan saran sebagai berikut:

1. Diharapkan adanya pengembangan sistem yang dapat menampilkan informasi untuk ketersediaan parkir melalui online.
2. Sistem ini masih terlalu banyak menggunakan sensor sebagai penangkap sebuah objek.
3. Dapat di implementasikan di area parkir *outdoor*.