

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil dan penelitian dari perancangan prototype sistem kendali pagar rumah otomatis berbasis mikrokontroler

1. Prototype sistem kendali pagar rumah otomatis dapat dibangun berbasis mikrokontroler, karena mikrokontroler memiliki fasilitas yang cukup untuk mendukung proses pembacaan logika dan pemberian logika ataupun pemberian pulsa PWM. Pembacaan logika diperlukan untuk membaca kondisi sensor gerak pagar dan keluaran logika diperlukan untuk mengaktifkan penggerak motor yang selanjutnya menggerakkan motor pendorong gerbang.
2. Penggunaan penggerak jembatan H harus memperhatikan ketentuan yang ada, karena jika tidak transistor saklar dapat rusak karena mengalami *short circuit*.
3. Tambahan transistor D400 pada penggerak H diperlukan agar saklar IRF9540 dapat menutup secara sempurna. Tanpa tambahan transistor maka masukan kendali tidak dapat bernilai sampai 12 Volt dan saklar IRF9540 tetap mengalirkan arus ke motor.

5.2 Saran

Dari kesimpulan yang didapat dilahirkan saran sebagai berikut:

1. Perlu ditambahkan sensor yang dapat mendeteksi keberadaan orang sehingga dapat membuka atau menutup secara otomatis jika ada orang di depan gerbang.
2. Perlu ditambahkan kombinasi kode kunci kombinasi sehingga tidak semua orang dapat mengakses gerbang.