

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Kesimpulan dari pembuatan sistem sensor pertempuran adalah sebagai berikut :

1. Pada perancangan sistem radar dan kamera, sistem mampu memberikan visualisasi terhadap situasi taktis disekitar.
2. Pada perancangan sistem reaksi dini dan perancangan turret dapat dijadikan sistem yang mampu untuk melakukan reaksi secara efektif & efisien melalui sistem yang dimiliki menggunakan *microntroller* Arduino.
3. Sensor ultasonik digunakan untuk navigasi, sensor ini dapat bekerja dengan baik karena hanya menghasilkan margin error tidak lebih dari 2 cm.
4. Sensitifitas Sensor pir yang digunakan tergantung pada suhu, dan tingkat intensitas cahaya tempat pengujian.
5. Sensor ultrasonik tidak dapat mendeteksi benda yang dapat menyerap suara.
6. Sensor pir dapat mendeteksi gerakan hingga jarak 5 meter.

5.2 Saran

Beberapa saran yang perlu disampaikan pada pembuatan sistem sensor pertempuran ini adalah:

1. Tingkat keakuratan sensor Ping Parallax Ultrasonic Range Finder dapat dilakukan dengan melalui pemrograman mikrokontroler. digunakan untuk memantulkan harus berupa benda padat agar sinyal yang dipancarkan dapat diterima kembali secara baik.
2. Penyaluran catu daya pada masing-masing komponen dan sensor belum merata, sehingga terjadi drop (penurunan) daya pada saat semua komponen dan sensor bekerja secara bersamaan.
3. Pada pengujian sensor pir disarankan pada ruangan dengan suhu rendah agar didapat hasil yang maksimal
4. Untuk membuat sistem yang akan digunakan untuk keperluan militer disarankan menggunakan komponen yang berstandar militer.