

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Dari keseluruhan proses pembuatan tugas akhir ini, dapat disimpulkan sebagai berikut :

1. Mikrokontroler Atmega16 dapat berfungsi sebagai pengendali utama dalam pemrosesan data dan jarak parkir yang dihasilkan dari sensor ultrasonik
2. Penggunaan modul sensor ultrasonik SRF04 dapat menghasilkan data yang akurat, namun karakteristik objek penghalang berpengaruh pada hasil pengukuran.
3. Jarak sensor dengan objek penghalang ditampilkan melalui LCD dengan satuan centimeter.
4. Buzzer mampu berfungsi sebagai indikator suara pada sensor parkir mobil dari frekuensi tinggi, sedang dan rendah sehingga mampu mengingatkan pengguna mobil sebagai indikasi bahaya

5.2 Saran

Dari hasil penelitian ini maka penulis memberikan saran kepada pembaca dalam rangka kemajuan alat ini ke depan, diantaranya :

1. Pengembangan model prototipe sensor parkir mobil berbasis mikrokontroler ATmega16. Dimana alat yang dibuat tidak hanya dalam bentuk prototipe, tetapi langsung diterapkan pada mobil.
2. Setting jam digital pada sensor parkir mobil perlu dibuat agar lebih *kompleks*