

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

1. Sistem pengendali kecepatan *travelator* telah berhasil dirancang menggunakan 2 mikrokontroler yaitu ATmega 16 dan arduino uno tetapi saat ini masih berbentuk *prototype* kasar
2. Sistem pengendali kecepatan *travelator* berhasil di-program menggunakan *CodeVision AVR*.
3. Sistem pengendali kecepatan *travelator* telah dapat digunakan ada kendala di motor *DC*. Kecepatan motor *DC* saat kecepatan normal dan kecepatan bertambah hampir tidak ada perbedaannya walaupun sudah diberi nilai tegangan yang berbeda.
4. Sensor *infrared* seringkali tidak peka saat mendeteksi adanya manusia yang melewati *travelator* karena tingkat intensitas cahaya yang berubah-ubah di setiap ruangan.

5.2 Saran

1. Sistem pengendali kecepatan *travelator* yang dirancang masih dapat diperbaiki dari segi program ataupun *hardware* agar alat dapat menjadi lebih sempurna
2. Sensor yang digunakan lebih baik bukan *infrared* dan *photodiode* melainkan sensor berat karena intensitas cahaya tidak mempengaruhi proses kerja sensor berat. Hanya saja harga sensor berat lebih mahal daripada sensor *infrared* dan *photodiode*.