

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Dalam pembuatan tugas akhir ini, penulis mendapatkan beberapa kesimpulan, antara lain:

1. Alat bantu parkir mobil menggunakan mikrokontroler ATMEGA16, telah berhasil direalisasikan.
2. Motor DC bergerak menarik pedal rem pada saat jarak kurang dari 100 cm dan berhenti menarik pedal rem pada saat jarak 50 cm.
3. Pengukuran jarak menggunakan sensor PING sesuai dengan pengukuran jarak sebenarnya, dengan persentase kesalahan rata-rata 1,72%.

5.2 Saran

Berikut adalah saran-saran penulis untuk siapa saja yang ingin merevisi dan mengembangkan sistem ini.

1. Sensor jarak dapat digunakan lebih dari satu, untuk dapat mengukur jarak dari berbagai sudut.
2. Untuk mendapatkan pengereman yang lebih baik, sebaiknya menggunakan motor yang memiliki spesifikasi yang lebih baik.