

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Perancangan Sensor Parkir Menggunakan Sensor Ultrasonik telah selesai dirancang dan terprogram sehingga sudah dapat digunakan untuk memberi informasi jarak kendaraan terhadap objek di depan atau di belakang kendaraan pada pengguna yang menggunakan sistem ini. Sensor parkir ini memiliki persentase *error* rata-rata sebesar 0,035% pada pembacaan sensor depan dan 0,037% pada pembacaan sensor belakang.

5.2 Saran

Alat ini diharapkan dapat dilengkapi dengan pembacaan jarak pada sisi sebelah kanan dan kiri mobil, guna menghindari jarak yang terlalu dekat dengan mobil lain yang berada di samping.