

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

V.1. Kesimpulan

Berdasarkan hasil perancangan, pengukuran, pengujian dari model sistem pengaturan parkir dapat ditarik kesimpulan sebagai berikut:

1. Alat yang dibuat telah bekerja dengan baik.
2. Mekanik sangat menentukan keberhasilan sistem berjalan dengan baik.
3. Posisi sensor Tx dan Rx tidak harus tegak lurus,,karena sensor yang digunakan memiliki derajat kemiringan sebesar 30° .

V.2. Saran

Untuk pengembangan lebih lanjut, penulis mempunyai beberapa saran sebagai berikut:

1. Program yang digunakan tidak hanya program delphi tetapi ada beberapa program lain.
2. Untuk mengatasi permasalahan mekanik disarankan menggunakan sensor yang didalamnya sudah terdapat Tx dan Rx dalam satu paket modulnya, dan juga akan membantu proses scanning yang lebih akurat.
3. Petunjuk lokasi parkir pada tiket parkir lebih baik tidak ditampilkan, karena keterbatasan sistem.