

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

1. Setelah melakukan percobaan pada rangkaian alat bantu tunanetra di dapati pada sensor ultrasonik ketika membaca keadaan mengalami *delay* sekitar 3 detik, kemudian untuk membaca keadaan jarak maksimal 200 cm, dan ketika sensor ultrasonik membaca lebih dari 200 cm maka sensor tidak akan terbaca, kemudian suara audio tidak berbunyi.
2. Pada Sensor Ultrasonik HC-SR04 membaca pada jarak maksimal 80 cm, ketika kondisi membaca lebih dari 80 cm maka suara audio akan mengeluarkan suara tapi pada saat percobaan di lapangan sensor pendeteksi lubang kurang optimal untuk kinerjanya
3. Pada sensor air (*Water level*) membaca keadaan pada saat ujung sensor yang tersentuh dengan genangan air, dan juga pada saat dalam keadaan kering otomatis tidak akan terbaca, lalu suara audio tidak akan berbunyi
4. Pada Modul GPS NEO6MV2 dan Juga modul SIM800 untuk kinerja sudah optimal, dan untuk akurasi koordinat dari modul GPS NEO6MV2 sudah mendekati sempurna ketika di dibandingkan dengan aplikasi *google maps*.

5.2 Saran

1. Proses Kinerja pada sensor ultrasonik terkendala pada saat membaca keadaan dengan adanya delay terlebih dahulu.
2. Kekurangan dari modul GPS NEO6MV2 ketika berada di dalam ruangan, dan untuk kedepan harapannya modul GPS yang di gunakan dapat membaca koordinat pada saat kondisi di dalam maupun pada saat di luar ruangan.
3. Untuk kedepan dapat menggunakan sensor yang lebih bagus lagi kinerjanya terkhusus untuk pendeteksi lubang