

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Setelah melakukan perancangan, pengujian serta menganalisa alat yang telah dibuat, maka dapat ditarik kesimpulan sebagai berikut :

1. Alat bantu tunanetra ini bekerja sesuai dengan perintah program yang telah dirancang di Mikrokontroler Arduino nano, dengan memanfaatkan GPS sebagai pemberi lokasi secara realtime, modul ESP32 sebagai komunikasi antara mikrokontroler dengan Blynk yang memungkinkan untuk berkomunikasi antara pengguna alat bantu dengan android dalam melihat lokasi keberadaan alat dan perintah pulang.
2. Pada pengujian GPS BN220 kecepatan transfer data dari modul ke aplikasi blynk dipengaruhi oleh halangan seperti pepohonan yang rapat Gedung Gedung tinggi.

5.2 Saran

Berdasarkan hasil perancangan sistem, pengujian alat dan kesimpulan di atas, masih terdapat beberapa kekurangan dan penulis memberikan beberapa saran sebagai berikut :

1. Memperbaiki tampilan dan menambah fitur pada aplikasi sehingga dapat menarik dan menambah fungsional pada aplikasi monitoring alat bantu tunanetra.
2. Membuat alat bantu tunanetra menjadi lebih mudah dibawa dan tidak berat, serta dapat digunakan pada medan jalan yang cukup berat.