

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

Adapun kesimpulan yang didapat dari hasil perancangan pengukuran serta analisa pada *prototype* alat pengatur parkir lokomotif kereta api berbasis mikrokontroler yaitu sebagai berikut:

1. *Platform* untuk memutar kereta akan otomatis menentukan arah putaran yang harus dilakukan degan degan mendeteksi kondisi dari setiap sensor jarak yang terpasang pada alat.
2. Hasil pengujian menunjukan bahwa komunikasi visual degan alat menggunakan media bluetooth yang menggunakan Pin RX (Penerima) dan Pin TX (Pengirim) dapat dilakukan degan mengatur *baud rate*. Karena pada baud rate data yang dikirim dapat diterjemahkan untuk komunikasi serial.

5.2. Saran

Saran untuk pengembangan lebih lanjut terhadap *prototype* alat pengatur parkir lokomotif berbasis mikrokontroler ini ialah agar alat ini dapat dikembangkan visualnya dengan standar industri, shingga lokomotif yang akan parkir atau berputar dapat dipantau secara *on time* (setiap waktu) serta tampilan yang mudah dimengerti dan dijalankan oleh berbagai *user*.