

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

Berasarkan uraian-uraian yang telah dijelaskan diatas, dapat diambil kesimpulan sebagai berikut :

1. Untuk melakukan pendeteksian objek tikus pada perangkap tikus ini digunakan sensor PIR yang dihubungkan dengan PINA.0 mikrokontroller. Data yang masuk melalui sensor selanjutnya akan diproses di mikrokontroller lalu dikirimkan ke motor servo untuk menutup pintu perangkap
2. Inverter DC-AC bekerja dengan memanfaatkan fungsi transistor sebagai saklar dimana transistor akan melakukan switching terhadap rangkaian inverter DC-AC sehingga arus mengalir ke inverter DC-AC.
3. Remot kontrol bekerja dengan memanfaatkan sinar inframerah. Remot kontrol akan bekerja apabila dikirimkan data berlogika tinggi (1) dengan menekan tombol A atau C yang ada di remot. Kemudian data tersebut akan masuk melalui PINA1 dan PINA2 mikrokontroller lalu kemudian akan diproses oleh mikrokontroller

5.2. Saran

Dalam laporan akhir ini penulis memberikan saran yang dapat dipergunakan sebagai pembaca sebagai berikut :

1. Delay pada penyangat diperpanjang agar bisa lebih efektif.
2. Tambahkan pengaturan buka pintu otomatis jika tikus yang terperangkap telah mati tanpa harus menggunakan remot kontrol.