

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Dari keseluruhan proses pembuatan tugas akhir ini, kesimpulan yang didapat adalah sebagai berikut :

1. Untuk pengukuran jarak 0-15 cm menggunakan LV-MaxSonar EZ1 akan tetap terbaca sebagai jarak 15 cm karena hal ini sesuai *datasheet* yang dimiliki oleh sensor jenis ini.
2. Penggunaan sensor LV-MaxSonar EZ1 tepat digunakan sebagai pendeteksi jarak di jalan raya karena biasanya halangan yang tiba tidak hanya berada tepat didepan, bisa jadi tiba-tiba datang dari arah yang tidak diduga-duga.
3. Pedal rem akan tertekan secara total sehingga akan berhenti secara total pada saat motor servo bergerak hingga 210° yang dikarenakan jarak terhadap *obstacle* kurang dari 50 cm.

5.2 Saran

Dari hasil pembuatan Aplikasi LV-MaxSonar EZ1 sebagai pengereman otomatis pada mobil listrik ini, maka penulis memberikan saran kepada pembaca dalam rangka kemajuan alat ini kedepan, diantaranya:

1. Disarankan penulis agar menggunakan sensor jarak yang dapat mendeteksi halangan lebih jauh agar pengereman dapat dilakukan dari jarak yang jauh sehingga pengereman dapat dilakukan secara halus.
2. Disarankan agar menggunakan aktuator berupa motor dc yang memiliki torsi yang lebih besar agar dapat melakukan pengereman secara optimal.