BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Adapun beberapa kesimpulan yang terdapat pada laporan akhir ini, diantaranya:

1. Pada pengukuran *Modul GSM SIM 800L* didapakan hasil tegangan awal TX 2,83 V hasil tegangan RX 2,65 V ini menunjukkan bahwa hasil tegangan yang bahwa perbedaan nilai TX dan RX dikarenakan adanya pengiriman sinyal dari device android ke *Modul GSM SIM 800L*.
2. Pada pengukuran *Modul Relay 5V* didapatkan hasil VCC pada *Modul Relay 5V* didapatkan hasil 3,93 V , 3,94 V , 3.96 V dan 3,97 V. Pada pengukuran Input pada Modul Relay 5V dilakukan pengukuran sebanyak 5 kali dan didapatkan hasil 4 kali pengukuran 0,05 V dan satu kali pengukuran 0,04 V ini menunjukkan Modul Relay 5V sebagai switch *ON/OFF* yang sepenuhnya diproses oleh mikrokontroler Arduino Uno.
3. Pada pengukuran *Motor Servo MG996R* terbukti tegangan VCC berbeda dikarenakan terjadi satu kali pengiriman data dan dua kali pengiriman data maka didapatkan hasil 0,17 V dan 0,35 V.

5.2 Saran

Adapun beberapa saran yang terdapat pada laporan ini, diantaranya:

1. Agar rem cakram dapat mengerem lebih optimal harus meggunakan motor servo jenis MG995R dan MG996R yang putarannya lebih tinggi dan kuat.
2. Disarankan agar menggunakan *Modul GSM SIM 900A* dikarenakan sinyal yang diterima sangat besar dan pengiriman sms lancar.

3. Alat ini menggunakan motor dc pompa air perlu dilakukan perancangan ulang menggunakan motor starter agar bisa digunakan di sepeda motor.