

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Sistem kendali parkir otomatis dengan menggunakan sensor proximity berbasis mikrokontroler ini merupakan salah satu solusi dari latar belakang penelitian yaitu masih banyaknya area parkir yang menggunakan sistem parkir manual yang masih terdapat banyak permasalahan seperti keamanan dan ketertiban. Prototipe ini dibuat agar dapat mencatat semua aktifitas keluar dan masuk kendaraan dan mengawasinya melalui Denah Indikator secara *realtime*. Hasil pengujian prototipe ini menunjukkan bahwa hampir setiap sistem berjalan sesuai yang direncanakan, mulai dari sistem masuk area parkir dengan beberapa fasilitas yaitu push button sebagai membuka portal masuk dan keluar dan proximity sebagai pengaman ketika servo/portal membuka dan menutup. Lalu sistem *tempat parkir* yang secara langsung memberikan informasi mengenai area yang terisi dan kosong. Namun bukan tidak terdapat kekurangan dalam prototipe ini, beberapa fungsi komponen tidak dapat bekerja sesuai yang diharapkan misal proximity yang seharusnya mendeteksi kendaraan saja, pada kenyataannya proximity menganggap semua benda yang menghalangi sebagai kendaraan dan kekurangan selanjutnya sistem keamanan prototipe ini harus ditingkatkan kembali.

5.2 Saran

Saran dari penulis jika nanti ada pihak yang tertarik untuk mengembangkan rancang bangun system kendali parkir otomatis dengan menggunakan sensor proximity berbasis mikrokontroler, antara lain sebagai berikut:

1. Tampilan antar muka dapat dibuat lebih nyaman dan modern.
2. Tampilan denah dapat dibuat dengan digital.
3. Buat fitur *download* riwayat parkir.
4. Pembuatan database yang lengkap untuk keamanan parkir.
5. Pemantauan parkir agar dapat diakses melalui internet