

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 5.1 Kesimpulan

Dari keseluruhan perancangan yang telah dibuat maka dapat kita simpulkan bahwa perancangan *smart rotary parking* ini dibuat dengan dimensi 12m x 10m x 22m (panjang x lebar x tinggi). Kapasitas dari *smart rotary parking* ini dapat menampung delapan buah mobil dengan berat maksimal 2000kg per unit. Sistem kendali pada perancangan ini terdiri dari tiga bagian. Bagian pertama adalah bagian masukan, yang terdiri dari tombol-tombol untuk pemanggilan ruang parkir, dan sensor dimana dua buah untuk menghitung mobil yang masuk dan satu buah mendeteksi ketepatan parkir mobil. Bagian kedua adalah bagian bagian pengendali yang merupakan sebuah PLC OMRON tipe CP1L L20DR-A dengan bahasa program yang digunakan adalah *ladder diagram*. Bagian ketiga yaitu bagian keluaran, yang terdiri dari pilot lamp sebagai lampu indikator, dan motor induksi tiga fasa 380VAC/5HP/50Hz/1450rpm sebagai penggerak atau pemutar ruang parkir.

## 5.2 Rekomendasi

Berdasarkan hasil perancangan dan pembahasan yang telah dilakukan, terdapat beberapa rekomendasi. Adapun implikasi dan rekomendasi tersebut adalah sebagai berikut:

1. Penelitian ini masih terdapat beberapa kekurangan dan perlu diperbaiki oleh peneliti selanjutnya yang tertarik untuk memperdetail perhitungansetiap beban dan menambahkan sistem *E-payment* dan sistem informasi berbasis transit pada *smart rotary parking* ini.
2. Untuk perancangan selanjutnya dapat dikembangkan menggunakan PLC tipe lain yang memiliki ADC (*Analog Digital Converter*) atau penambahan PLC OMRON ekstensi analog sehingga pada sistem dapat ditambahkan sistem-sistem yang menggunakan data *analog*.
3. Dapat dikembangkan dengan menambahkan sistem *barcode* untuk setiap ruang parkir sehingga cukup sekali menekan tombol maka ruang parkir yang diinginkan langsung menuju tempat pengambilan mobil.
4. Dapat juga dikembangkan dengan menambahkan sistem *ticketing* dan *E-payment* sehingga *smart rotary parking* ini menjadi lebih efektif lagi.