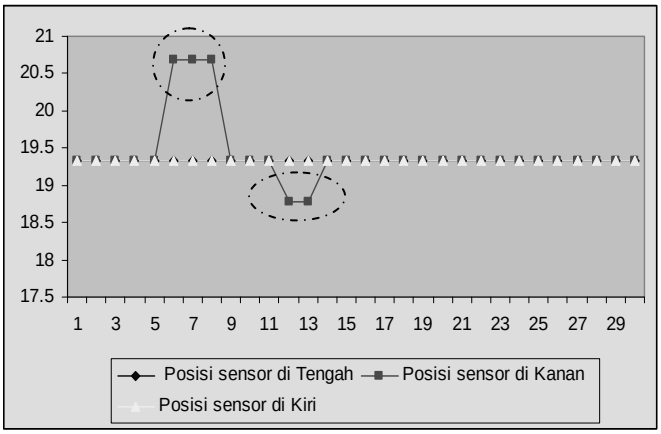
BAB V
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Dari pembahasan pada bab-bab sebelumnya, maka akhirnya penelitian pada tugas akhir ini dapat di ambil beberapa kesimpulan antara lain :

1. Pendeteksi keberadaan ikan menggunakan sensor ultrasonik telah berhasil dibuat dengan menggunakan *LV-Maxsonar EZ1*.
2. Keberadaan ikan bisa diketahui secara otomatis dengan masih adanya error dengan jarak yang tidak terlalu jauh. Seperti pada gambar berikut :



Gambar 5.1. Contoh terjadinya error

3. Error terjadi karena ruang aquarium yang sempit dan gelombang ultrasonik yang dipancarkan oleh sensor tidak berupa garis lurus, sehingga untuk pendeteksi keberadaan ikan menjadi tidak stabil.

5.2 Saran

1. Sensor bisa dikendalikan dengan menggunakan mikrokontroller dalam pembacaan jarak dengan memanfaatkan pin-pin yang belum dipakai yaitu BW, PW, AN dan RX.
2. Diharapkan dalam pengembangan selanjutnya bisa dikembangkan menggunakan frekuensi radio agar bias dikendalikan secara jarak jauh.