BAB V
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Kesimpulan dari hasil penelitian, analisis, perancangan sistem, dan implementasi serta pengujian yang berupa wawancara, dapat diambil beberapa kesimpulan sebagai berikut :

1. Model simulasi ini dapat membantu guru teknik kendaraan ringan SMK Widya Dirgantara dalam mensimulasikan sistem pengereman mobil
2. Sistem keseluruhan pada model simulasi ini sudah berjalan sesuai yang diharapkan, dari mulai pembacaan jarak, pengaturan kecepatan, pemrosesan yang diolah oleh mikrokontoler hingga keluaran/output yang mengesekusi hasil akhir kerja dari sistem ini

5.2 Saran

Model Simulasi Sistem Pengereman Mobil Di SMK Widya Dirgantara ini masih banyak kekurangan. Oleh karena itu perlu dilakukan pengembangan dan penyempurnaan lebih lanjut. Adapun beberapa saran yang mungkin dapat diterapkan pada Model Simulasi Sistem Pengereman Mobil Di SMK Widya Dirgantara ini agar dapat lebih baik lagi, adalah sebagai berikut :

1. Menggunakan alat yang lebih besar sehingga simulasi yang diberikan akan tampak seperti mobil sebenarnya
2. Menggunakan jenis sensor jarak yang memiliki *range* lebih jauh dan memiliki sensivitas yang baik
3. Hasil *output* tidak hanya pengereman saja namun mobil bisa bermanuver menghindari halangan
4. Dapat menggunakan Raspberry PI untuk pemrosesan yang lebih cepat dan lebih banyak fitur yang bias digunakan