BAB V
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Dari hasil analisa dan percobaan yang telah dilakukan dapat disimpulkan sebagai berikut:

- Dari hasil *rotary encoder* sudah menghasilkan sinyal pulsa yang dapat dikonversikan menjadi jarak. *Rotary encoder* yang digunakan sudah cukup baik membuat sinyal pulsa dan handal untuk diaplikasikan pada Arduino. Hasil dari sinyal pulsa yang dikonversikan oleh Arduino tidak berbeda jauh dengan pengukuran secara manual.
- Sensor air yang di bangun dengan menggunakan lempengan tembaga saja sudah cukup sensitif dalam mendeteksi air, ketika air menyentuh lempengan tembaga seketika tegangan dikirimkan ke atas lagi sebagai sinyal bawah sensor sudah menyentuh air.
- GPS Ubox Neo 6 m yang digunakan sudah cukup baik dan handal untuk diaplikasikan pada Arduino. Dari hasil percobaan GPS Ubox Neo 6 m cukup cepat dalam akurasi data dengan akurat sehingga GPS ini dapat digunakan.

5.2 Saran

Adapun saran untuk pengembangan tugas akhir ini:

- Untuk pengembangan selanjutnya agar menambah berat dari sensor agar dapat memberikan hasil yang lebih baik.
- Dapat menggunakan frekuensi radio agar dapat mengurangi volume dari alat.
- Alat ini dapat dikembangkan selanjutnya menggunakan Arduino mini.
- Untuk keakuratan alat ukur pengembangan selanjutnya dapat menggunakan rotary encoder yang menggunakan infrared.