

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

B. SARAN

1. Tongkat dibuat agar menutupi semua rangkaian dan sensor dan dapat

A. KESIMPULAN

Dari hasil perancangan dan pengujian bahwa alat pendeteksi/pengukur jarak obyek untuk tunanetra dapat bekerja dengan baik. Hasil pengujian menunjukkan bahwa:

1. Alat dapat bekerja sesuai yang diharapkan, yaitu memberikan informasi jarak dengan suara *buzzer* dan getar antara obyek dengan tunanetra sebagai *user*.
2. Kemampuan maksimal alat pendeteksi obyek mendeteksi/mengukur jarak halangan dibagian depan dan sisi kanan tongkat yaitu 200 cm untuk sensor maxsonar.
3. Kemampuan maksimal alat pendeteksi obyek mendeteksi/mengukur jarak halangan dibagian depan bawah tongkat yaitu 27 cm untuk sensor inframerah
4. Besarnya tingkat kesalahan (*error*) pengukuran alat dibandingkan dengan mistar/metaran yang terbesor adalah 4,72 %

B. SARAN

- 1. Tongkat dibuat agar menutupi semua rangkaian dan sensor dan dapat dilipat**
- 2. Motor penggetar lebih dari satu.**
- 3. Menambahkan sensor - sensor lagi lebih banyak maka akan lebih sempurna.**
- 4. Menggunakan suara untuk informasinya.**
- 5 Menambahkan sensor deteksi kecapatan benda bergerak**