

BAB V

KESIMPULAN

Dari hasil perancangan, pembuatan, pengujian dan pengukuran yang telah dilakukan, maka dapat diambil kesimpulan sebagai berikut:

- a) Alat bekerja sesuai dengan tujuan awal, bahwa alat dapat mendeteksi keberadaan objek kendaraan lain pada *blindspot* sepeda motor.
- b) Elevasi gelombang sensor dapat mengidentifikasi *blindspot* 150 derajat
- c) Sensor berfungsi pada jarak dibawah 3 meter, dan dapat berfungsi dengan baik ketika jarak dibawah 2 meter.
- d) Alat ini berfungsi pada aki kendaraan dengan tegangan 12v.
- e) Sensor dapat mengidentifikasi objek dengan kecepatan 80km/jam.

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Mikrokontroler Atmega328, digunakan pada mikrokontroler ATmega328 sebagai acuan---,
[http://elib.unikom.ac.id/files/disk1/535/jbptunikompp-gdl-indrapurna-26711-5-unikom i-i.pdf](http://elib.unikom.ac.id/files/disk1/535/jbptunikompp-gdl-indrapurna-26711-5-unikom-i-i.pdf), diakses pada tanggal 2 september 2016
- [2] *Analog to Digital Conversion*, digunakan pada ADC sebagai acuan ---,
<http://staff.uy.ac.id/sites/default/files/Teknik%20Antarmuka%20-%20ADC.pdf>, diakses pada tanggal 2 september 2016
- [3] *Tinjauan keseluruhan alat*
<http://www.bmw-motorrad.com> diakses pada tanggal 10 Agustus 2016
- [4] *Panduan compiler dan hardware arduino*
arduino.cc, diakses pada tanggal 7 oktober 2014,