

BAB V PENUTUP

V.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil uraian dari perancangan, perakitan, dan pengujian tentang RANCANG BANGUN ALAT *BLIND SPOT DETECTOR* BERBASIS IoT (*Internet of Things*) dapat disimpulkan bahwa:

1. Alat *blind spot detector* menggunakan sensor ultrasonik sebagai pendeteksi objek, mikrokontroler menggunakan ESP8266 model Wemos D1 mini, baterai, step up modul powerbank, serta LED matrix. Perancangan skema alat menggunakan aplikasi Fritzing serta membuat program yang akan dijalankan menggunakan Arduino IDE dan akan di upload pada mikrokontroler.
2. Alat *blind spot detector* ditempatkan pada *blind spot* area truk yang berada pada sisi depan, kanan, belakang, dan kiri yang tidak bisa dilihat langsung oleh mata.
3. Rancang bangun alat sesuai dengan rencana rancangan. Alat akan mengirimkan jarak, dan letak pada server blynk yang dipasang pada android. Blynk akan mengirimkan notifikasi jika terdeteksi objek jarak kurang dari 30 cm. Alat *blind spot detector* dapat diaplikasikan pada kendaraan, namun terkadang ada delay karena sinyal yang lemah.

V.2 Saran

Setelah melakukan penelitian rancang bangun alat *blind spot detector* berbasis IoT (*Internet of Things*) ada beberapa hal yang disarankan oleh peneliti guna memaksimalkan untuk penelitian selanjutnya agar lebih baik antara lain:

1. Pengembangan selanjutnya diharapkan menggunakan sensor yang lebih baik terutama dalam hal area pembacaan sensor sehingga dapat mendeteksi objek pada daerah yang lebih luas.
2. Pengujian dilakukan pada saat kendaraan bergerak tidak hanya diam karena agar bisa digunakan pada saat berkendara di jalan raya.

3. Dalam penggunaan alat diharapkan menggunakan sinyal yang kuat agar tidak ada delay pengiriman informasi pada aplikasi blynk.
4. suara yang muncul di Blynk diharapkan menyesuaikan letak objek pada *blind spot* area.