

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Setelah dilakukannya pengujian dan pembahasan mengenai sistem yang penulis buat mendapatkan hasil. Berikut merupakan kesimpulan yang sudah didapatkan dari pengujian serta ulasan menimpa sistem yang dibikin oleh penulis.

1. Sistem yang telah dirancang pada prototipe yang digunakan pada penelitian dapat berfungsi dengan baik. Sistem dapat mendeteksi kecelakaan ketika terjadi perubahan nilai pada sensor piezoelektrik 1360, nilai akselerometer 101, dan nilai flame sensor 0. Sistem juga akan mengirimkan lokasi kecelakaan berupa latitude 7.441157 dan longtitud 109.245663.
2. Komunikasi yang digunakan pada gps dan telegram dapat mengirimkan informasi secara otomatis disaat mendeteksi terjadinya kecelakaan pada mobil dan akan mengirimkan link yang akan menuju langsung ke goggle maps. Selain mengirimkan informasi kecelakaan komunikasi yang kedua yaitu menerapkan bot telegram dimana jika mengirimkan pesan yaitu “Cek lokasi” maka akan mengirimkan lokasi terkini mobil tersebut berupa link yang langsung menuju ke goggle maps.
3. Pengiriman pesan otomatis dapat mengirimkan notifikasi berupa pesan terjadinya kecelakaan pada telegram yang sudah ada pada program dari sistem tersebut. Dimana telegram akan menerima pesan jika terjadi kemiringan pada sensor mpu6050 $\geq 20^\circ$ dan getaran ≥ 600 . Telegram tidak akan menerima pesan jika salah satu sensor tidak melebihi nilai yang telah ditentukan.

5.2 Saran

Sehabis dikerjakannya pengujian serta ulasan yang sudah dicoba oleh penulis. Ada sebagian anjuran buat pengembangan riset berikutnya. Saran merupakan upaya untuk meningkatkan sistem dan memperbaiki kekurangan pada penelitian, yaitu

1. Untuk penelitian selanjutnya dapat memberikan berupa modul perekam pemutar suara *voice* yang dimana bertujuan untuk mengetahui penyebab dari kecelakaan tersebut. Tujuan ditambahkannya modul tersebut yaitu untuk mempercepat investigasi polisi jika mobil tersebut masuk ke dalam jurang dan perlu lama untuk mengangkat mobil tersebut ke jalan.