

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil perancangan dan pengujian rangkaian “Penggerak kamera Otomatis Dengan Ultrasonik” ini, maka dapat diambil kesimpulan sebagai berikut :

1. Jarak maksimum yang dapat dijangkau oleh sensor ultrasonik terhadap objek adalah ± 600 cm, dan jika lebih dari itu maka objek tidak akan terdeteksi.
2. Tegangan output rangkaian penerima ultrasonik di pengaruhi oleh jarak objek, semakin dekat jarak objek (pemancar ultrasonik) maka semakin besar tegangan outputnya, artinya sensor ultrasonik semakin kuat merespon. Dan sebaliknya, semakin jauh objek maka semakin kecil tegangan outputnya, artinya sensor ultrasonik semakin lemah dalam merespon
3. Sudut pandang sensor terhadap objek lebih kurang 20°

5.2 Saran

Sebagai langkah lebih lanjut dalam penyempurnaan penggerak kamera otomatis dengan sensor ultrasonik ini, maka beberapa saran berikut dapat digunakan dalam pengembangan penggerak ini, yaitu :

1. Menggunakan pemfokus sensor yang lebih sensitif

2. Menggunakan sensor yang lebih banyak agar bisa mendeteksi objek yang berada di posisi manapun.
3. Menggunakan penggerak motor yang lebih sensitif terhadap respon gerak agar sudut pandang kamera lebih baik.

