

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Dari penelitian yang telah diuraikan, maka dapat ditarik kesimpulan bahwa Penggunaan mikrokontroller Arduino atmega328 sangat efektif dalam pembacaan pemrograman data berupa input dua alat elektronika yaitu *module joystick* dan motor servo, sehingga sistem kerja palang *wiper* dapat berjalan sesuai kerjanya.

5.2 Saran

Sistem ini tentu saja tidaklah sempurna. Masih ada beberapa hal yang dapat dilakukan untuk mengembangkan sistem ini agar menjadi lebih baik, feedback yang diberikan yaitu:

Pemilihan spesifikasi motor servo yang digunakan tidak mampu jadi penampang yang kuat pada wiper, ini disebabkan karena torsi pada servo seri SG90 masih lemah, maka dari itu diharapkan bagi pengembang untuk menggunakan servo motor seri MG996 yang tentunya memiliki torsi yang lebih mempuni dan dapat berjalan dengan maksimal.