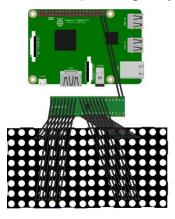
III.3.1 Realisasi Perangkat Keras

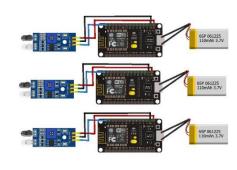
III.3.1.1 Realisasi PCB

Tidak menggunakan PCB karena menggunkan modul yang ada dan sebagaian besar pekerjaannya komunikasi dengan raspberry .

III.3.1.2 Realisasi Pengkabelan

Pada gambar terlihat bahwa bahwa untuk realisasi pengkabelan hanya bagian sistem dari sensor dan raspberry bagian penampilan data. Sistem pendeteksi tempat parkir area *blind spot* dibuat menggunakan program mikrokontroler yang nanti data dari sistem sensor di kirim melalui komunikasi *wifi* ke raspberry.





fritzin

Gambar 3. 1 Realisasi Sistem

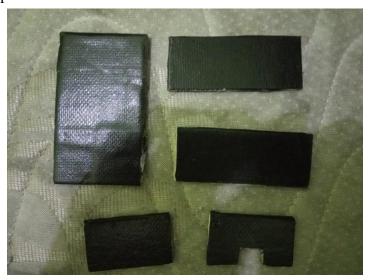
III.3.2 Realisasi Perangkat Lunak

Pada gambar terlihat bahwa pembuatan server untuk di raspberry menggunakan java script supaya bisa berkomunikasi dengan sistem pengolahan citra. Pada bagian pengolahan perangkat lunak membuat dua server database di raspberry, bagian server pertama digunakan untuk server pusat dan bagian server kedua digunakan untuk server cloud untuk digunakan perbandingan saat menggunakan sistem tersebut.

Gambar 3. 2 Realisasi Program Server

III.3.3 Realisasi Mekanik

Pada gambar terlihat bahwa bagian-bagian dari case sementara untuk alat sistem dari pendeteksi pakrik di bagian *blind spot*. Case dibuat agar bisa melindungi alat dari gangguangangguan yang dapat merusak alat tersebut.



Gambar 3. 3 Case Sementara