

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan penelitian ini yang telah dilakukan oleh penulis dapat diambil beberapa kesimpulan, yakni sebagai berikut:

1. Robot mulai bekerja apabila user robot mencolokkan kabel power robot. Robot melakukan pemanasan mesin. Setelah itu sensor akan mulai mendeteksi objek dan lampu *traffic* berpindah secara otomatis saat objek terdeteksi..
2. Lampu *traffic* akan berpindah apabila sensor mendeteksi objek sesuai dengan jarak objek yang telah ditentukan .
3. lampu *traffic* Hanya berpindah saat mendeteksi objek

5.2 Saran

Berdasarkan penelitian ini yang telah dilakukan oleh penulis ingin menyampaikan beberapa saran, yakni sebagai berikut:

1. Modul belum menjelaskan secara detail tentang pembuatan mekanik seperti lampu dan arena perempatan jalan raya.
2. Kondisi objek mempengaruhi perpindahan lampu *Traffic*.
3. Pengaplikasian modul dengan beraneka sensor seperti sensor suhu, ultasonic, dan sensor lain.