

BAB IV

PENUTUP

4.1 Kesimpulan

Berdasarkan pembahasan tersebut maka dapat diambil kesimpulan sebagai berikut :

1. Robot dapat menghindari halangan yang ada di depan robot tetapi hanya bisa berbelok satu arah saja yaitu belok kanan atau belok kiri saja.
2. Robot dapat menyembrotkan air ketika mendeteksi api.

4.2 Saran

Untuk pengembangan sistem lebih lanjut, penulis memberikan saran-saran sebagai berikut :

1. Menambah jumlah modul sensor *flame*, dengan jumlah modul sensor *flame* yang semakin banyak maka robot akan semakin cepat dalam menemukan sumber api.
2. Menambah jumlah modul sensor ultrasonik, dengan jumlah modul sensor ultrasonik yang semakin banyak maka semakin akurat dalam mendeteksi halangan dan semakin banyak pergerakan yang akan dihasilkan oleh robot.