

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

1. Gerbang dapat dikendalikan dengan baik, dan sudah bisa bergerak sesuai perintah dari *remote controller*, yaitu membuka dan menutup gerbang.
2. *Sensor* jarak pada bagian depan sudah bisa mendeteksi benda di hadapannya dan mengirimkan perintah untuk menghentikan putaran *servo motor*, selain itu *buzzer* pun sudah dapat berbunyi saat *sensor* jarak mendeteksi adanya benda.

5.2 Saran

Sebagai *model*, gerbang otomatis ini sudah bisa beroperasi dengan baik. *Sensor* sudah bekerja sesuai pengaturan, namun untuk pengembangan selanjutnya, *sensor* jarak pada bagian depan gerbang yang sekarang ini menggunakan *infrared* dan *photodiode*, bisa diganti dengan *sensor* lain yang lebih baik, seperti *sonar* / *sensor ping* agar tidak terpengaruh oleh cuaca seperti cahaya matahari dan hujan. Dengan *sensor* yang lebih baik, diharapkan akan memberi performansi yang lebih baik.