BAB V
PENUTUP

5.1 Kesimpulan

1. Setiap warna yang dideteksi atau yang dibaca oleh sensor warna TCS3200 memiliki nilai RGB yang berbeda -beda seperti pengujian warna merah, hijau, dan biru . Nilai RGB warna merah : R= 9, G= 29, B= 22, nilai RGB warna hijau ; R= 28, G= 15 , B= 20, dan nilai RGB warna biru ; R= 28, G= 19, B= 7, dari sample nilai tersebut bisa kita lihat terdapat perbedaan.
2. Nilai RGB yang dihasilkan pada pengujian sensor warna TCS3200 terhadap sample warna digunakan sebagai refrensi untuk dimasukan kedalam program, namun nilai RGB tersebut tidak langusung dimasukan kedalam program melainkan dibuat pernyataan seperti pada pengujian nilai RGB terhadap LED pada laporan ini.
3. Ketika sensor warna mendeteksi warna maka lampu LED akan hidup sesuai warna apa yang dideteksi. Pada saat LED dalam kondisi hidup atau HIGH nilai tegangan tidak jauh berbeda untuk merah = 3,9 , hijau 3,8 dan biru 4,0 .

5.2 Saran

1. Untuk Pengembangan selanjutnya ada baiknya alat ini dibuat tertutup dari kepala sampai ekor dengan bahan plastik bening atau yang lain yang mampu membuat cahaya LED terpancar keluar sehingga benar-benar terlihat robot ini berubah warnanya dan jadi lebih rapi.
2. Dalam berjalan robot bunglon ini terkadang tidak begitu berjalan lurus ketika maju dan tidak begitu berjlan lurus ketika mundur . Jadi diharapkan untuk kedepanya robot lebih stabil.