

## BAB V

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 5.1 Kesimpulan

Dari percobaan yang sudah di lakukan menggunakan simulator dua persimpangan yang di kontrol menggunakan PLC dengan sistem *counter* dan dari perbandingan semua sistem yang di lakukan, dapat di simpulkan beberapa kesimpulan yaitu :

1. Sistem *counter* lebih unggul dalam dua kondisi yaitu kondisi pagi dan kondisi sore dari sistem *adaptive fix timer*, sedangkan kondisi siang sistem *adaptive fix timer* lebih unggul di bandingkan dengan sistem *counter*,
2. Sistem *counter* lebih unggul dalam dua kondisi yaitu kondisi pagi dan kondisi sore, sedangkan untuk kondisi siang sistem *semi intelligent controller* lebih unggul dari sistem *counter*,
3. Sistem *counter* lebih unggul dalam semua kondisi yang telah di lakukan di bandingkan dengan sistem *vehicle actuated controller*,
4. Perancangan simulator dua persimpangan di buat dengan aplikasi LabVIEW yang di kontrol menggunakan PLC dengan intruksi yang di buat menggunakan aplikasi Cx – programmer.

## 5.2 Saran

Dari penelitian yang di lakukan ada beberapa saran dari penulis, untuk agar sistem yang di buat dapat lebih di kembangkan kedepannya, yaitu :

1. Melakukan perbandingan dengan sistem lain yang mungkin sudah ada selain sistem yang sudah di bandingkan pada penelitian kali ini,
2. Buat pengembangan sistem pada simulator yaitu dengan menambahkan program pembangkitan mobil yang dapat berbelok pada simulator,
3. Pengembangan pada program simulator dua persimpangan agar dapat membaca lampu kuning dan lampu hijau.