

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1. Kesimpulan**

Kesimpulan yang dapat diambil dari perancangan tempat sampah otomatis ini adalah

1. Program yang dibuat telah sesuai dengan deskripsi kerja alat yang telah ditentukan. Program kontrol mampu melakukan operasi-operasi dari membuka tutup tempat sampah secara otomatis dan memberikan notifikasi melalui BLYNK.
2. Menggunakan Sensor PIR yang hanya dapat mendeteksi adanya pergerakan sehingga hanya memiliki nilai *HIGH* dan *LOW*
3. Tutup tempat sampah tidak akan terbuka secara otomatis apabila kapasitas tempat sampah telah melebihi 17 cm dan hanya akan terbuka apabila kapasitasnya dibawah 16 cm.

#### **5.2. Saran**

Setelah melakukan pengujian pada Tempat sampah otomatis ini diperoleh beberapa hal yang dapat dijadikan sebagai saran untuk mengembangkan dan melakukan penelitian lebih lanjut, yaitu :

1. Karena menggunakan sensor PIR, maka jarak minimum pembacaan untuk menggerakkan motor servo tidak bisa diatur sehingga dibutuhkan beberapa perubahan atau penambahan komponen yang dapat mengatur pembacaan jarak objek yang mendekati tempat sampah
2. Diharapkan kedepannya alat ini mampu memberikan informasi jika sudah penuh dengan adanya lampu indikator atau berupa LCD