

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan hasil pengujian yang dilakukan pada penelitian, dapat diambil beberapa kesimpulan:

1. Pada pengujian sensor *line tracking* berhasil bekerja dengan semua ch berfungsi, ketika mendeteksi warna hitam maka tegangannya adalah 0,484 dan warna putih 0,006
2. Pengujian *Bluetooth* berfungsi dengan tegangan 3-5volt jarak terhubungnya robot dengan *Bluetooth* sampai dengan 4,7m kebawah
3. Proses pengangkutan kotak sampah ke tempat pembuangan akhir dilakukan 3 kali pengujian dengan rata rata waktu 1.46 menit dengan semua sensor berfungsi

#### **5,2 Saran**

Berdasarkan rancang bangun robot pengangkut kotak sampah maka dibuatlah beberapa saran.

1. Untuk rancang bangun robot pengangkut sampah ditambahkan sensor warna agar dapat membedakan dan menentukan peletakkan kotak sampah
2. Tambahkan sensor pendeteksi logam agar dapat robot secara langsung mendeteksi sampah logam