

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan dari data hasil pengujian yang telah dilakukan dapat ditarik kesimpulan bahwa yaitu:

1. Sistem pemilah sampah otomatis pada robot pengumpul sampah di permukaan air yang telah dibuat dapat berjalan sesuai dengan fungsinya yaitu dapat memilah sampah organik dan anorganik.
2. Hasil pengujian sensor proximity dan servo menunjukkan bahwa dari 13 sampel sampah yang disediakan terdapat 6 jenis sampah organik dan 7 jenis sampah anorganik.
3. Tingkat keberhasilan rata-rata sensor dalam mendeteksi sampah organik adalah 86.01% dan untuk sampah anorganik adalah 88.07%

5.2 Saran

Untuk pengembangan penelitian selanjutnya, adapun saran yang dapat disampaikan oleh peneliti adalah sebagai berikut:

1. Sistem ini belum bisa memilah sampah yang berbeda jenis secara bersamaan sehingga perlu ditambahkan fungsi pada alat agar dapat bekerja secara maksimal.
2. Untuk pengembangan selanjutnya, sebaiknya mekanik untuk robotnya dibuat lebih besar dan lebih kokoh agar dapat mengumpulkan sampah dengan ukuran sampah yang lebih besar.