

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan hasil penelitian dan analisa dapat disimpulkan bahwa :

1. Pembacaan sensor ultrasonik dapat mendeteksi jarak maksimal terhadap objek yang ingin membuka tutup sampah dengan maksimal jarak 5 cm maka tutup tempat sampah akan terbuka otomatis dengan sudut putar motor servo 180° dan akan tertutup secara otomatis ketika jarak objek lebih dari 5 cm atau objek menjauh.
2. Pembacaan Sensor Proximity Induktif dan Sensor Proximity Infared dapat mendeteksi jenis pemilah sampah logam dan non logam.
3. Pembacaan pada kedua sensor ultrasonik sebagai pendeteksi ketinggian volume sampah yang terisi penuh atau belum berhasil mengirimkan informasi tampilan nilai persentase database pada aplikasi android yaitu blynk.

5.2. Saran

1. Sensor Proximity induktif harus memiliki nilai perhitungan yang tepat agar pembacaan unsur logam tepat sesuai pengukuran unsur logam.
2. Alat ini membutuhkan sensor yang lebih sensitif untuk mendeteksi jenis yang berukuran kecil.
3. Alat belum bisa memilah sampah yang berbeda jenis secara bersamaan sehingga perlu ditambahkan desain mekanik yang bekerja secara maksimal.