

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

- 1. Ketika pada jarak 2 cm – 20 cm maka trolley akan mundur sedangkan pada jarak lebih dari 40 cm maka trolley akan maju dan jika pada jarak ± 25 cm maka akan trolley akan berhenti.**
- 2. Besar nilai frekuensi berbanding terbalik dengan waktu tempuh gelombang, di mana semakin besar nilai frekuensi yang di dapat maka nilai waktu tempuh gelombang semakin kecil seperti jarak 10 cm di dapat frekuensi sebesar 1724,13 Hz dan nilai waktu tempuh gelombang sebesar 0,86 ms.**

5.2 Saran

- 1. Dalam membuat robot trolley pengangkut jangan menggunakan sensor ultrasonik HC-SR04, sebaiknya menggunakan sensor kamera karena sensor ultrasonik ini banyak mendeteksi objek sehingga robot trolley mengikuti setiap objek yang lewat. Sedangkan sensor kamera bisa di perintahkan untuk mendeteksi satu objek saja.**
- 2. Jika ingin menggunakan sensor ultrasonik maka gunakanlah sensor ultrasonik HC-SRF04 karena memiliki error yang kecil dan akurasi yang tepat.**