

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 KESIMPULAN**

Berdasarkan pengujian sensor jarak yang digunakan yaitu sensor proximity dan ultrasonik dapat disimpulkan bahwa :

1. Semakin jauh objek yang terdeteksi maka waktu tempuh gelombang semakin lama dan frekuensi semakin kecil
2. Sensor *proximity capacitif* tidak dapat mendeteksi objek transparan

#### **5.2 SARAN**

Dari hasil pengujian sensor jarak yang digunakan pada robot sampah masih banyak kekurangan, sehingga jika ada yang akan meneruskan alat ini penulis memberikan saran :

1. Untuk mendeteksi sampah yang masuk sebaiknya ditambah sensor yang dapat mendeteksi objek transparan