

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