

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Setelah melakukan pengukuran dan juga pengujian pada sensor infrared maka dapat disimpulkan bahwa :

1. Sensor infra red menghasilkan logika high(1) dengan nilai sebesar 4,966 V ketika mendeteksi objek dan logika low(0) dengan nilai sebesar 0,167 V ketika tidak mendeteksi objek.
2. Sensor infra red bekerja untuk semua jenis benda (Logam dan Non Logam) ketika ada yang menghalangi.
3. Sensor infra red 1 berfungsi untuk mengaktifkan motor DC.
4. Sensor Infra Red 2 berfungsi untuk menonaktifkan motor DC.
5. Sensor Infra Red 3 berfungsi untuk mendeteksi ketika kotak sampah Non Logam dalam keadaan penuh.
6. Sensor Infra Red 4 berfungsi untuk mendeteksi ketika kotak sampah Logam dalam keadaan penuh.

5.2 Saran

Untuk pengembangan dalam penelitian selanjutnya, sebaiknya menggunakan sensor kamera sebagai pengidentifikasi jenis sampah agar lebih selektif.