

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan pembahasan dari proses pembuatan dan hasil dari pengujian yang dilakukan kesimpulan yang didapatkan adalah :

1. Pembuatan sistem pengontrol pemberian pakan Ikan Peternak dapat dibuat menggunakan Mikrokontroler Wemos D1 ESP8266 yang digunakan untuk memproses data waktu oleh RTC DS3231 dan kemudian mikrokontroler akan menghidupkan sistem pendistribusi pakan oleh motor servo.
2. Agar data waktu dapat secara real time tersimpan pada platform IoT yaitu dengan menggunakan koneksi internet untuk melakukan push data waktu dan suhu dari RTC DS3231 yang secara berkala berubah-ubah.
3. Penggunaan *load cell* untuk mendeteksi berat pakan yang tersedia di tandon secara real time, kemudian data berat pakan akan di push menggunakan koneksi internet dari mikrokontroler.
4. Agar memudahkan pengguna dalam melakukan pengontrolan dan monitoring yaitu dengan menggunakan aplikasi Blynk untuk dapat memantau waktu serta sisa pakan yang tersedia melalui *smartphone Android*.
5. Dari hasil 3 kali pengujian diperoleh hasil rata-rata 1 gram melalui aplikasi Blynk

5.2 Saran

Dari proses perencanaan, perancangan hingga proses pembuatan sampai hasil akhir. Saran yang disampaikan kepada pembaca yang ingin mengembangkan alat *Smart Feeder* ini ialah :

1. Pengoptimalan penggunaan *load cell*, yang kadang masih berubah nilai faktor kalibrasinya serta menambahkan fitur perhitungan pakan ikan konsumsi yang diperlukan sesuai dengan usia dari ikan tersebut.
2. Penambahan *sensor* pada alat *Smart Feeder* yang diperlukan untuk menambah fungsionalitas dari sistem ini..
3. Diharapkan alat *Smart Feeder* ini dapat dibuat secara *Real* dengan penyempurnaan sistem yang kadang terjadi kesalahan atau *error* baik secara hardware maupun software sehingga dapat bernilai ekonomis dan dapat dimanfaatkan oleh peternak ikan konsumsi untuk meningkatkan kualitas dalam berternak.

