

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Dari hasil penelitian dalam perancangan dan pembuatan alat pembeiri pakan kucing menggunakan telegram berbasis arduino yang telah diuraikan pada bab-bab sebelumnya, maka dapat disimpulkan sebagai berikut:

1. Dalam perancangan dan pembuatan alat pembeeri pakan kucing menggunakan telegram berbasis arduino, langkah pertama yang dilakukan adalah membuat desain produk untuk memudahkan dalam proses perancangan dan pembuatan alat. Selanjutnya dalam proses pembuatan dijelaskan langkah-langkah dalam merangkai komponen elektronika. Komponen yang digunakan antara lain arduino uno, nodeMCU ESP8266, motor servo dan sensor ultrasonic HC-SR04. Kemudian penulisan program yang berfungsi agar semua perangkat yang terhubung dengan arduino uno dan nodeMCU ESP8266 dapat berjalan dengan sesuai program yang dibuat.
2. Sensor ultrasonik HC-SR04 berhasil diimplementasikan sebagai inputan sehingga saat dioperasikan alat dapat mendeteksi sisa makanan yang tersedia dalam dispenser.
3. NodeeMCU ESP8266 dapat berfungsi secara maksimal dan mampu menghubungkan kembali dengan internet apabila jaringan internet terputus secara tiba-tiba atau setelah mati listrik.

4. NodeMCU ESP8266 juga dapat berfungsi dengan baik dalam menerima dan mengirim data dari pengguna yang dikirim melalui telegram.
5. Untuk kecepatan dalam pengiriman data dari telegram ke alat maupun sebaliknya tergantung dari seberapa baik koneksi yang dimiliki pengguna.

5.2 Saran

Berdasarkan hasil penelitian yang telah diuraikan sebelumnya, maka peneliti dapat memberikan beberapa saran yang bisa dilakukan untuk disempurnakan pada penelitian selanjutnya. Adapun beberapa saran itu sebagai berikut:

1. Pada sistem selanjutnya dapat ditambahkan perangkat untuk menyediakan dan memberikan air minum.
2. Dapat ditambahkan corong makanan kedua agar pemilik hewan lebih mudah memberi makan jika pemilik hewan memiliki lebih dari satu peliharaan.
3. Pada sistem selanjutnya dapat ditambahkan fitur untuk memberikan notifikasi kepada pengguna jika pengguna lupa memberi makan.
4. Pada sistem selanjutnya dapat ditambahkan kamera untuk memonitoring tingkah laku hewan disekitar alat.
5. Pada sistem selanjutnya dapat dibuat mekanisme yang memungkinkan pengguna untuk mengatur waktu putaran servo sehingga dapat memenuhi porsi kebutuhan makan kucing kecil maupun dewasa.