

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Dari hasil perancangan Sistem Pengontrolan Pakan Ternak Menggunakan Telegram Berbasis Arduino ini dapat diambil kesimpulan antara lain:

1. Dalam merancang dan membuat alat yang mampu mengontrol pakan ternak menggunakan telegram, diperlukan analisis SWOT dan analisis kebutuhan sistem serta perancangan dalam bentuk desain sistem yang terdiri dari Arduino, Motor Servo dan Wemos D1 Mini R2. Hal tersebut bertujuan untuk mempermudah proses pembuatan dan perancangan alat dalam bentuk hardware (*prototype*).
2. Agar Mikrokontroler Arduino Uno dapat menjalankan perintah, penulis membuat program yang terdiri dari 3 Komponen utama yaitu Wemos D1 Mini R2 sebagai pendeteksi jaringan internet, Arduino Uno sebagai penerima dan merespon perintah, dan Motor Servo yang menjalankan perintah dengan melakukan rotasi sesuai dengan program yang telah dibuat.
3. Diperlukannya API dan GetID Bot Telegram yang sudah dibuat agar Arduino Uno dapat merespon perintah.
4. Tidak adanya atau tidak stabilnya koneksi internet dapat mempengaruhi kinerja dari sistem yang dirancang.

5.2 Saran

Dalam hal perancangan Sistem Pengontrolan Pakan Ternak Menggunakan Telegram Berbasis Arduino ini, penulis memberi saran – saran agar pengembangan lebih lanjut untuk mencapai sistem pemberi pakan ternak yang lebih baik, antara lain:

1. Sebaiknya koneksi internet yang digunakan pada smartphone dan alat memiliki kualitas yang bagus sehingga proses tidak pending ketika pengguna (*user*) memberikan perintah serta alat dalam merespon dan menjalankan perintah.
2. Diharapkan kedepannya dari beberapa *hardware* yang digunakan dijadikan satu board agar lebih ringkas (*simple*) dan diberikan pelindung (*box*) agar lebih aman ketika diproduksi dalam jumlah yang banyak.
3. Diharapkan untuk kedepannya, ditambahkan sensor agar ketika pakan dalam wadah habis dapat langsung otomatis mengisi.