

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pembuatan serta pengujian sistem yang telah dilakukan, penulis telah menyimpulkan beberapa hal sebagai berikut:

- a. Sistem pakan ikan otomatis yang di rancang menggunakan mikrokontroler ESP32, Motor Servo, Motor DC, Sensor Ultrasonic, Dan RTC(*Real Time Clock*) dapat berjalan dengan baik sesuai dengan yang di ingin kan penulis.
- b. Pengaturan jadwal pemberian pakan sangat fleksible peternak bisa mengatur jadwal pakan sesuai kemauannya sendiri, Sistem juga berhasil menjalankan sistem di waktu jadwal yang sudah di atur oleh penulis yaitu jam 08:00 dan jam 16:00 serta satu jadwal tambahan untuk kebutuhan peternak.
- c. Lontaran pakan mencakup radius sekitar 508 cm ke depan dan 250 cm ke kanan dan ke kiri
- d. Pengujian sensor ultrasonic berjalan dengan baik sensor akan mengirimkan notifikasi ke ponsel melalui Blynk ketika jarak pakan ke sensor itu melebihi 10 cm.

5.2 Saran

Untuk pengembangan lebih lanjut dari sistem pakan ikan otomatis berbasis Iot ini, berikut ini penulis memberikan beberapa saran untuk penelitian selanjutnya.

- a. Untuk penyimpanan pakan diharapkan bisa menggunakan presentase volume agar peternak bisa memantau ketika pakan sudah hampir habis
- b. Menggunakan tempat penyimpanan yang berkapasitas lebih besar
- c. Menggunakan panel surya atau baterai agar lebih mudah kan untuk menyalakan sistem.
- d. Membuat adjustment untuk pelontar agar lebih fleksible dan cocok untuk setiap kolam,