

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1. Kesimpulan**

Berdasarkan penelitian dan pengujian yang telah pada sistem kontrol pemberian pakan ternak lele berbasis android didapat kesimpulan sebagai berikut:

1. Sensor Loadcell dapat menimbang beban pakan yang masuk sesuai pemberian inputan dengan error sebesar 0,69%
2. Motor Stepper dapat memindahkan pakan menggunakan auger dengan rata-rata berat pakan sebesar 225 gr dan rata-rata waktu pemutaran sebesar 7 menit 4 detik
3. Motor DC dapat menebarkan pakan yang ada pada wadah pemutar sesuai jadwal pakan pagi(08:00), pakan siang(14:00) dan pakan malam(20:00) dengan rata-rata berat pakan sebesar 225 gr serta rata-rata waktu pemutaran sebesar 2,61 detik
4. Aplikasi Blynx dapat mengatur inputan pakan dan pengatur jadwal
5. Sistem dapat memberikan notifikasi pada terminal dan video melalui Smartphone

#### **5.2. Saran**

Pada penelitian ini memiliki beberapa saran agar penelitian selanjutnya dapat dikembangkan dan ditingkatkan sebagai berikut:

1. Pengimplementasian sistem dapat diperkokoh dari segi kerangka
2. Manajemen komponen yang akan digunakan harus diketahui terlebih dahulu sebelum membuat sistem
3. Pada penerapan kamera dapat menggunakan IP Cam Original
4. Pada penyuplaian daya dapat menggunakan penyuplaian daya selain power supply