BAB V
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Adapun kesimpulan dari penelitian ini adalah:

1. Sistem otomasi *feed distribution* kandang ayam petelur bekerja pada kecepatan linear rata-rata 6,50 cm/s dengan baik ditandai dengan *hopper* bergerak dengan lancar. Namun, debit pakan masih belum dapat dikontrol dengan akurat.
2. Sistem otomasi *egg collection* kandang ayam petelur bekerja pada kecepatan linear rata-rata 1,91 cm/s dengan baik ditandai dengan telur dipanen tanpa pecah atau retak kasat mata.
3. Sistem otomasi *manure management* kandang ayam petelur bekerja pada kecepatan linear rata-rata 6,89 cm/s dengan baik ditandai dengan kotoran terkumpul dan dibersihkan secara menyeluruh.
4. Proyeksi nilai ekonomis menunjukkan bahwa penelitian ini layak dilanjutkan hingga terimplementasi pada tingkat industri.

5.2 Saran

Saran untuk meningkatkan performa sistem otomasi kandang ayam petelur pada penelitian selanjutnya antara lain:

1. Pada bagian dalam corong *hopper* sebaiknya menggunakan *screw conveyor* agar pakan keluar dari *hopper* dengan lebih merata.
2. Mekanisme buka-tutup *hopper* sebaiknya menggunakan motor servo untuk mempermudah pengontrolan debit pakan, sehingga pakan didistribusikan dengan lebih akurat.
3. Kandang otomatis ini sebaiknya diuji dengan kapasitas lebih besar selama 1 periode ayam petelur (2 tahun) untuk penelitian berikutnya.