

## BAB V

### PENUTUP

#### 5.1 Kesimpulan

Bedasarkan perancangan, pengamatan, dan pengujian yang telah dilakukan maka dapat diambil kesimpulan sebagai berikut:

1. Sistem pemantauan alat pemberi pakan otomatis ini dapat menampilkan grafik makanan sapi sesuai dengan data yang ada di *database* dengan error sebesar 16.34%, hal ini dikarenakan tidak semua data berat makanan yang diukur *loadcell* diterima oleh *database*
2. Sensor *loadcell* dapat mengukur berat makanan sapi dengan *error* rata-rata sebesar 5.28 %
3. Sistem dapat memberikan perintah pemberian pakan sapi sesuai dengan jadwal yang telah diatur pada aplikasi
4. Motor servo dapat bekerja dengan baik sesuai dengan perintah yang diberikan, yaitu perintah pemberian pakan dari aplikasi dan berhenti ketika berat makanan yang diinginkan telah tercapai

#### 5.2 Saran

Mengingat masih terdapat beberapa kekurangan dalam penelitian ini, maka perlu dilakukan beberapa perbaikan untuk memperbaiki kinerja alat, adapun beberapa saran yang diperlukan antara lain:

1. Untuk penelitian selanjutnya, desain *prototype* sistem lebih diperhatikan lagi sehingga makanan (rumput) dapat keluar ke tempat makan dengan lancar dan lebih cepat, penempatan sensor *loadcell* juga disesuaikan dengan tempat makan sapi sehingga *error* pembacaan berat makanan lebih berkurang
2. Disarankan untuk penelitian selanjutnya, sistem menggunakan modul *WiFi* yang lebih stabil sehingga komunikasi data dengan *server* lebih lancar
3. Disarankan untuk penelitian selanjutnya, sistem dapat memberikan informasi kondisi tempat penampungan sapi sehingga peternak dapat mengetahui berapa jumlah makanan (rumput) yang masih tersedia