

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan perancangan, implementasi dan hasil pengujian yang telah dilakukan, maka dapat disimpulkan bahwa :

1. Penelitian ini telah berhasil membentuk pola air mancur dengan menggunakan motor DC dan motor servo. Mikrokontroler sebagai pusat pemrosesan telah menghasilkan output berupa pola air mancur yang sesuai dengan input atau rancangan pola.
2. Penelitian ini telah berhasil membentuk air mancur bergerak dengan tiga pola yaitu Pola A, Pola B, dan Pola C dengan rata-rata waktu stabil pola A1 sampai A7 adalah 30,57 detik. Pola B dengan rata-rata waktu stabil B1 sampai B6 adalah 61,56 detik. Pola C dengan rata-rata waktu stabil C1 dan C2 adalah 100 detik.
3. Penelitian ini telah berhasil membentuk pola kombinasi yaitu Pola AB, AC, BC dan ABC dengan rata-rata waktu stabil masing-masing pola adalah AB: 64,07 detik, AC: 72,16 detik, BC: 78,06 detik dan ABC: 72,02 detik.

5.2 Saran

Berikut ini adalah beberapa saran yang bias dijadikan acuan agar sistem yang sudah diimplementasikan dapat berjalan lebih baik :

1. Untuk pengimplementasian pada kolam aslinya lebih baik digunakan kualitas pompa yang lebih baik dan tidak menggunakan merek pompa yang berbeda-beda.
2. Perlu ditambahkan komponen kipas atau *colling pad* agar suhu pengoperasian driver motor tidak terlalu tinggi.