

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan perancangan, implementasi dan pengujian yang dilakukan, kesimpulannya adalah

1. Sistem dapat memberikan pakan kucing sesuai takaran dengan kondisi kucing tidak di sekitar tempat pakan dengan rata – rata error 10.05%. Error terjadi karena pengaruh jumlah pakan yang keluar akibat perputaran motor servo. Kemudian sistem dapat menghitung sisa pakan di piring dengan rata – rata error 3.33%, berat sisa pakan kucing dengan sensor ultrasonik dengan rata – rata error 11.886%. Error pada berat sisa pakan dipengaruhi oleh tinggi pakan yang dibaca sensor ultrasonik
2. Node MCU dapat menerima dan mengolah data yang diinputkan dari perangkat *mobile* dan mengirimkan data sensor sehingga dapat ditampilkan perangkat *mobile* dengan tingkat keberhasilan 100%
3. Telah berhasil menerapkan NTP server pada sistem yang dirancang .
4. Sistem dapat menampilkan informasi pakan dengan tingkat keberhasilan 100%. Rata – rata respon waktu untuk menampilkan notifikasi adalah 4.6 detik. Pada notifikasi pakan tinggal sedikit, ada kemungkinan terjadi ketidakakuratan pengiriman notifikasi karena pakan tidak turun secara merata.

5.2 Saran

Berdasarkan implementasi dan pengujian berdasarkan perancangan. Penulis merasa masih terdapat kekurangan dari sistem yang dibuat. Maka untuk penelitian selanjutnya penulis menyarankan :

1. Menggunakan load cell tambahan untuk menimbang berat badan kucing secara langsung sehingga diperoleh takaran pemberian pakan harian sesuai berat badan kucing yang ditimbang pada hari tersebut.

2. Menggunakan jenis sensor lain untuk menghitung jumlah sisa pakan dan kucing agar data sisa pakan lebih akurat dan sesuai dengan satuan ukurannya.
3. Menggunakan suatu mekanisme agar kucing tidak dapat mendekati piring pakan pada saat proses pemberian pakan dan mekanisme agar tinggi pakan pada penampung pakan merata.

