

## BAB V PENUTUP

### 5.1 Kesimpulan

Setelah penelitian yang dilakukan, maka diperoleh kesimpulan sebagai berikut:

1. Sistem dapat melakukan pemberian pakan secara otomatis dengan cara melakukan pengambilan gambar oleh kamera, setelah itu gambar akan diidentifikasi, ketika gambar terdeteksi maka sistem akan mengeluarkan pakan dengan menggunakan motor servo.
2. Ketika riak air terbaca, maka sistem akan langsung melakukan pengidentifikasian terhadap gambar yang diperoleh dengan melakukan perbandingan antara gambar yang ter-*capture* dengan data training yang telah disediakan oleh sistem serta pemberian *bounding box* dan nama kelas yang sesuai dengan data training tersebut.

### 5.2 Saran

1. Untuk penelitian selanjutnya agar dapat menstabilkan getaran-getaran yang terjadi pada katup yang disebabkan oleh motor servo.
2. Dapat menggunakan raspberry pi dengan RAM yang lebih besar lagi agar proses penyimpanan gambar serta pendeteksian dapat dilakukan dengan cepat,
3. Untuk penelitian selanjutnya agar dapat menggunakan kamera dengan resolusi yang lebih tinggi lagi agar memperoleh gambar yang jelas.
4. Untuk penelitian selanjutnya dapat melakukan penghitungan ikan secara *real-time* dan menggunakan kamera dengan jangkauan yang lebih luas.