BAB V

PENUTUP

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan hasil perancangan sistem dan seluruh pengujian yang telah dilakukan untuk semua kondisi yang mungkin terjadi pada Alat Pemberi Pakan Ikan Otomatis Berbasis Arduino maka dapat diambil beberapa kesimpulan sebagai berikut :

1. Pada saat pengujian penjadwalan dari Alat Pemberi Pakan Ikan Otomatis dengan melakukan penjadwalan sebanyak 30 kali, tidak terdapat data yang tidak akurat pada data penjadwalan pakan. Persentase keakuratan data adalah 100 %.
2. Pada saat pengujian penyimpanan jadwal dari Alat Pemberi Pakan Ikan Otomatis dengan melakukan penyimpanan jadwal sebanyak 30 kali, tidak terdapat data yang tidak akurat pada data penyimpanan jadwal pemberian pakan. Persentase keakuratan data pada pengujian ini adalah 100 %.
3. Pada saat pengujian penakaran dari Alat Pemberi Pakan Ikan Otomatis dengan melakukan penakaran sebanyak 30 kali, Pada penakaran pakan dengan jumlah takaran 40 gr terdapat selisih terdekat seberat 0 gr dan selisih terjauh seberat 10 gr dengan rata-rata selisih seberat 5 gr. Pada penakaran pakan dengan jumlah takaran 80 gr terdapat selisih terdekat seberat 1 gr dan selisih terjauh seberat 14 gr dengan rata-rata selisih seberat

7 gr. Pada penakaran pakan dengan jumlah takaran 120 gr terdapat selisih terdekat seberat 2 gr dan selisih terjauh seberat 18 gr dengan rata-rata selisih seberat 11 gr. Untuk selisih berat takaran seberat kurang dari atau sama dengan 5 gr dianggap bernilai akurat sedangkan jika berat takaran diatas 5 gr maka dianggap tidak akurat. Persentase keakuratan data pada ketiga kriteria input berat takaran pakan adalah 33 %.

4. Pada saat pengujian pelontaran dari Alat Pemberi Pakan Ikan Otomatis dengan melakukan pelontaran sebanyak 30 kali, pada pelontaran pakan dengan *input voltage* sebesar 6 v terdapat selisih jarak terdekat sepanjang 1 cm dan selisih terjauh sepanjang 11 cm dengan rata-rata selisih sepanjang 5 cm. Pada pelontaran pakan dengan *input voltage* sebesar 9 v terdapat selisih jarak terdekat sepanjang 0 cm dan selisih terjauh sepanjang 9 cm dengan rata-rata selisih sepanjang 4 cm.Pada pelontaran pakan dengan *input voltage* sebesar 12 v terdapat selisih jarak terdekat sepanjang 0 cm dan selisih terjauh sepanjang 8 cm dengan rata-rata selisih sepanjang 3 cm. Untuk selisih berat takaran seberat kurang dari atau sama dengan 3 gr dianggap bernilai akurat sedangkan jika berat takaran diatas 3 gr maka dianggap tidak akurat. Persentase keakuratan data pada ketiga kriteria input berat takaran pakan adalah 50 %.

INSTITUT BISNIS & INFORMATIKA stikom SURABAYA

5.2. Saran

Pengembangan lebih lanjut mengenai penelitian Tugas Akhir ini, maka ada beberapa saran sebagai berikut:

1. Diperlukan *power supply* yang cukup stabil untuk Alat Pemberi Pakan Ikan Otomatis agar alat dapat bekerja dengan baik.
2. Untuk kedepannya, metode penakaran diganti menggunakan metode yang tepat dengan menggunakan sensor berat.

INSTITUT BISNIS & INFORMATIKA stikom SURABAYA