

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan dan Analisa sistem yang telah dibuat dan dilakukan, dapat disimpulkan sebagai berikut:

1. Servo dapat berputar posisi 180 derajat dengan 24 kali berputar dengan mengeluarkan pakan ikan dari dalam wadah.
2. Sensor ultrasonik dapat mendeteksi jarak air didalam akuarium saat air terkuras dan terisi kembali dengan jarak 14.75 cm.
3. Sensor turbidity dapat mendeteksi kejernihan dan kekeruhan air, kekeruhan yang disebabkan oleh kotoran ikan dan sisa pakan oleh karena itu dengan menggunakan sensor turbidity dapat mengetahui nilai kejernihan air yaitu 450 dan kekeruhan air yaitu 450.
4. Sensor load cell dapat mendeteksi berat suatu benda sehingga dapat mengetahui berat pakan ikan yang dikeluarkan pada saat dijadwalkan yaitu sebanyak 3gram, sehingga untuk 4 waktu yang sudah dijadwalkan setiap harinya pakan yang keluar yaitu sebanyak 12gram, dan untuk setiap bulannya yaitu sebanyak 360gram.
5. Pada uji coba ini data sensor akan ditampilkan aplikasi android untuk mengetahui setiap kegiatan yang sedang dilakukan.
6. Pada aplikasi android ini ada beberapa data yang ditampilkan yaitu: jadwal pakan ikan, pakan yang keluar dalam satu hari, sisa pakan yang ada didalam wadah, pengontrol kualitas air dan volume air.

3.3 Saran

Alat ini masih terdapat kekurangan sehingga perlu lagi pengembangan dalam proses pembuatan alat, kekurangannya yaitu alat pada saat pengontrolan kualitas air yang menggunakan sensor turbiditi kurang stabil sehingga nilai sensornya terkadang naik turun, sehingga agar lebih baik lagi menggunakan sensor Inline Seri Pyxis ST-730.

