

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan pengujian dan analisa sistem yang telah dilakukan, dapat disimpulkan sebagai berikut:

1. Sensor *load cell* berhasil mendeteksi berat ayam.
2. Ayam dengan berat kurang dari 400 akan masuk ke dalam box 1 dan ayam dengan berat lebih dari 400 gram akan masuk ke dalam box 2.
3. Berhasil menguji motor servo (pemisah ayam) bekerja dengan baik, untuk sudut  $0^\circ$  rata-rata derajat saat pengukuran adalah 2,6 , untuk sudut  $75^\circ$  rata-rata derajat saat pengukuran adalah 74,5 , dan untuk sudut  $120^\circ$  rata-rata derajat saat pengukuran adalah 121,8.
4. Hasil perhitungan jumlah yang masuk ke *box 1* dan *box 2* dapat ditampilkan pada LCD serta *website*.
5. Hasil pengujian keseluruhan sistem dapat bekerja sesuai dengan perancangan.

#### **5.2 Saran**

Alat ini masih terdapat kekurangan sehingga perlu diadakanya pengembangan. Berikut saran untuk pengembangan penelitian :

1. Diharapkan peneliti selanjutnya menambah data base agar hasil perhitungan ayam dapat langsung tersimpat pada komputer.
2. Pada tugas akhir selanjutnya dapat di kembangkan dengan memperbaiki mekanik motor servo dan konveyer dengan menggunakan plat yang lebih tebal serta *belt conveyer* yang sebenarnya.