

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil dalam penelitian ini, peneliti dapat menyimpulkan beberapa hal sebagai berikut :

1. Cara merancang alat kontrol pemberi pakan ikan secara jarak jauh adalah dengan menggunakan arduino ESP8266 dan motor servo SG90. Proses pemberian pakan ikan secara jarak jauh terbagi menjadi 2 yaitu otomatis dan manual. Proses pemberian pakan secara manual bekerja ketika user menekan tombol *button* di tampilan aplikasi sedangkan proses pemberian pakan secara otomatis bekerja ketika user melakukan settingan waktu di aplikasi arduino.
2. Sistem *monitoring* pemberian pakan ikan yang efektif dan efisien adalah dengan menggunakan aplikasi sebagai alat *monitoring* pemberian pakan ikan. Ketika proses pemberian pakan ikan telah berhasil, maka aplikasi akan memberikan informasi yang menampilkan jam terakhir pemberian pakan, sehingga *user* dapat mengetahui kapan terakhir pemberian pakan ke ikan.

5.2 Saran

Berdasarkan hasil dalam penelitian ini, terdapat beberapa saran untuk penelitian selanjutnya:

1. Aplikasi pemberian pakan dapat dikembangkan atau dihubungkan dengan *sensor* (mendeteksi sisa pakan) dan *buzzer* (alarm).
2. Ditambahkan *camera* dalam pemberian pakan di akuariumnya.
3. Tambahan fitur monitoring menggunakan *camera* dari aplikasi.