

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan tahap perancangan dan hasil pengujian alat yang telah dilakukan, maka didapatkan kesimpulan sebagai berikut :

1. Sensor Ultrasonik HC-SR04 dapat mendeteksi jarak dari stock pakan kucing. Jika jarak makanan kucing dengan sensor ultrasonik melebihi 11 cm maka selanjutnya akan ada notifikasi pada aplikasi *Blynk* bahwa stock pakan kucing pada kotak penyimpanan pakan kucing tinggal sedikit dan harus diisi secara manual oleh pemilik kucing. Notifikasi ini akan muncul selama 1 menit sekali. Pengiriman data ke aplikasi *Blynk* memerlukan waktu 2-3 detik agar data bisa menerima notifikasi.
2. RTC digunakan untuk menampilkan waktu pada *Liquid Crystal Display (LCD)*.
3. NodeMCU ESP8266 dapat terkoneksi dengan *smartphone* lewat sinyal *Wifi*, dengan tersambungnya NodeMCU ESP8266 maka pengguna bisa mengoperasikan Alat Pemberi Makan Kucing Otomatis dari jarak jauh menggunakan aplikasi *Blynk*, Penjadwalan pemberian makanan kucing pada menu aplikasi *Blynk* terdapat pada menu *automations* dan Motor *Servo* akan membuka per 0,2 detik. Motor *Servo* juga bisa dikendalikan secara langsung tanpa menggunakan menu penjadwalan yaitu dengan menekan opsi ON dan OFF pada pilihan bagian atas aplikasi *Blynk*.

#### **5.2 Saran**

Dalam pembuatan alat pemberi makan kucing otomatis berbasis IoT ini penulis menyadari bahwa masih banyak sekali kekurangan didalam alat ini. Untuk selanjutnya penulis berharap terdapat perkembangan-perkembangan yang lebih baik dalam melakukan penyempurnaan yang lebih lanjut pada penelitian berikutnya. Dan perlu adanya penyempurnaan agar mendapatkan hasil yang lebih memuaskan dan maksimal sesuai dengan tujuan.

