

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1. Kesimpulan**

Dalam tahap pengujian terbagi menjadi beberapa bagian percobaan, diantaranya pengujian pada ketinggian sensor ultrasonik pada level air dan ketinggian makan dan penjadwalan makan dan minum menggunakan blynk serta monitoring dengan ESP32 CAM menggunakan bot telegram. serta implementasi keseluruhan sistem ketika alat dijalankan secara jarak jauh(IOT).yang kemudian penulis dapat simpulkan sebagai berikut:

1. Pada perancangan alat ini, sensor ultrasonic dapat mengukur ketinggian pada makan kucing dan level minum kucing secara akurat.
2. Pembuatan data dari Arduino IDE lalu diupload ke dalam mikrokontroler NodeMCU ESP8266 dan ESP32 CAM dapat dilakukan secara baik. Pada penjadwalan pemberi makan dan minum kucing secara otomatis dapat dilakukan tanpa memakai RTC dapat digantikan dengan memprogram pada Arduino IDE menggunakan NTP yaitu dimana penjadwalannya memakai jam dunia yang di program sehingga dapat membaca jam dunia.

#### **5.2. Saran**

Ada beberapa hal yang perlu dilakukan, agar hasil penelitian ini lebih baik. Berikut ini merupakan saran bagi yang ingin melanjutkan penelitian ini:

1. Pada ESP32 CAM dapat diperbaiki lagi agar dapat merekam secara real bukan hanya capture saja dan memakai blynk.