

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Setelah melakukan perancangan, pengujian serta menganalisa alat yang telah dibuat, maka ditarik kesimpulan sebagai berikut :

1. Kontrol Aplikasi untuk memulai atau memberhentikan sistem pendeteksi yang akan diteruskan NodeMCU ESP8266 ke Arduino sebagai mikrokontroler penggerak sistem alat. Selain itu, aplikasi ini dapat memonitor On, Off dan berat pada aplikasi blynk, pada saat mesin beroperasi.
2. Hasil padi yang sudah dirontokkan atau padi yang sudah terpisah dari tangkainya dapat terdeteksi dengan sensor beban (*Load Cell*) berapa hasil beratnya.
3. Kemudian untuk hasil pada pengujian perbandingan hasil berat padi yang dirontokkan dengan perbandingan padi batang (padi kotor) per kg dalam rentang waktu per menit, menghasilkan 3.6 kg padi bersih dari 5 kg padi kotor dalam kurun waktu 7 menit perontokan
4. Pada pengujian timbangan manual dan timbangan otomatis (*Load Cell*) memiliki hasil yang sama yaitu pada timbangan manual dihasilkan padi bersih seberat 2.4 kg dari 4 kg padi kotor. Dan pada timbangan otomatis (*Load Cell*) dihasilkan padi bersih 2.4 kg dari 4 kg padi kotor.
5. Berdasarkan pengujian operator seluler, jaringan internet yang memiliki kecepatan paling tinggi yaitu operator Im3. Dengan kecepatan koneksi 433 Mbps dan Rentang frekuensi 5GHz.

5.2 Saran

Berdasarkan hasil perancangan sistem, pengujian alat dan kesimpulan di atas masih terdapat beberapa kekurangan dan penulis memberikan beberapa saran yang dapat digunakan untuk pengembangan alat ini kedepannya, sebagai berikut :

1. Untuk pengembangan alat ini kedepannya, diharapkan dapat menggunakan tambahan aplikasi selain Blynk untuk pengontrol secara otomatis pada alat ini seperti MIT Dll.
2. Pada alat ini disarankan kedepannya bisa digunakan secara lebih canggih lagi dari yang sebelumnya.
3. Sebaiknya tambahkan beberapa fitur lagi pada aplikasi blynk agar alat bisa bekerja lebih baik lagi kedepannya.