

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **1.1 Kesimpulan**

Berdasarkan data hasil penelitian dan pembahasan yang telah diuraikan di atas, maka dapat diambil kesimpulan :

1. Tempat pakan ayam secara otomatis akan terbuka sesuai sistem penjadwalan yang diatur oleh sensor RTC DS3231
2. Motor servo bergerak 90° untuk mengeluarkan pakan ayam secara otomatis
3. Relay akan ON jika berhasil mengeluarkan minum untuk ayam secara otomatis

#### **1.2 Saran**

Setelah melakukan perancangan dan implelementasi ada beberapa saran untuk pengembangan sistem ini yaitu alat pakan otomatis sebaiknya juga menggunakan loadcell supaya tahu berat sisa pakan yang keluar secara otomatis.