

## **BAB V**

### **PENUTUP**

Pada bab ini akan dibahas tentang kesimpulan dari hasil yang di dapat pada pengujian sistem antarmuka conveyor dan saran yang akan ditunjukkan untuk penelitian yang akan datang.

#### **5.1 Kesimpulan**

Dari data yang diperoleh, maka dapat diambil beberapa kesimpulan mengenai sistem antarmuka yang dibuat antara lain.

1. Aplikasi antarmuka dapat menyimpan data pemesanan dan data pengantaran dimana didapatkan dari hasil pengujian setiap data yang dimasukan pada kolom data pemesanan atau kolom data pengantaran setelah di tekan tombol save akan tersimpan langsung ke database Aplikasi antarmuka pada conveyor dapat membedakan 7 jenis pakan dan menghitung jumlah pakan serta memisahkan pakan yang berlebihan atau salah jenis pemuatan, dari hasil pengujian membedakan 7 jenis pakan melalui kamera pixy cmu cam 5 didapatkan bahwa kamera dapat mendeteksi perbedaaan 7 jenis pakan dan pengujian pada perhitungan pakan di dapatkan dari 5 pengujian bahwa perhitungan berjalan dengan baik sesuai dengan jumlah yang diinginkan serta persentasi keberhasilannya mencapai 100% dan persentasi errornya 0% , sedangkan untuk pengujian pada pemisahan di dapatkan dari jumlah barang yang dipisahkan masih belum bagus hasilnya.

## 5.2 Saran

Untuk pengembangan dan peningkatan lebih lanjut pada sistem antarmuka conveyor muat karung pakan ini ada beberapa hal yang dapat dipertimbangkan agar selanjutnya sistem dapat bekerja lebih baik, antara lain sebagai berikut.

1. Untuk pengembangan selanjutnya pada aplikasi data pemesanan dan data pengantaran sebaiknya ditambah dialog box untuk penyimpanan data dan perubahan data, supaya penyimpanan dan perubahan data dapat diketahui sudah dimasukan ke *database*.
2. Untuk pengembangan pada aplikasi di data pengantaran sebaiknya dibuat bisa mencetak kartu id pengantaran sehingga data pengemudi akan lebih mudah dimasukan ke data pengantaran menggunakan kartu id pengemudi.
3. Pada penggunaan motor servo untuk pemisahan didapatkan bahwa penggunaannya masih kurang baik dikarenakan pergerakan motor servo untuk menyingkirkan barang pakan masih menggunakan *timer*. pengembangan pemisah pakan pada conveyor sebaiknya menggunakan linear aktuator atau pendorong untuk memisahkan pakan yang berlebihan, dan jika memakai motor servo disarankan menggunakan sensor lain untuk mendeteksi barang yang disingkirkan atau motor ditempatkan pada posisi di atas conveyor, atau dekat kamera.