

## **BAB V**

### **SIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Simpulan**

Alat Penyemaian Bibit Kangkung berhasil mencapai tujuan utamanya yakni bisa menyemai biji di titik yang sesuai mengikuti metode *Mapping* seperti pada BAB III sub perancangan pola gerak, dan jarak antar titik penyemaian yakni 30mm diterapkan pada skala kecil. Pada saat mekanisme penyemaian berjalan, alat dapat menusuk media tanam dan mengeluarkan biji dengan jumlah yang tidak ditentukan. Persentase tingkat keberhasilan mekanisme pola gerak 100% dan persentase keberhasilan mekanisme mengeluarkan biji yakni 70%.

#### **5.2 Saran**

Untuk skala lebih besar, mekanisme *Axis X* harus diubah menjadi *conveyor* atau mekanisme yang mendukung *track* pergerakan panjang, menggunakan motor driver yang lebih tahan dijalankan dalam waktu yang lama, dan *Nozzle* harus didesain agar tingkat kesalahannya kecil. Menggunakan platform ESP32 bisa memudahkan penelitian selanjutnya untuk mengintegrasikan alat dengan kontrol jarak jauh.