

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil perancangan dan pembahasan sebelumnya, penulis menarik kesimpulan sebagai berikut:

1. Telah berhasil dirancang dan dikembangkan sistem pemberian pakan kucing otomatis yang mengintegrasikan sensor berat, motor servo, dan *timer* dalam satu rangkaian.
2. Dengan dibuatnya sistem ini pada Rumah Singgah Kucing Jalanan Bekasi dapat memudahkan dalam pemberian pakan kucing.
3. Sistem pemberian pakan kucing ini terintegrasi dengan algoritma *K-Nearest Neighbour* (KNN) yang dapat menentukan jumlah pakan yang diperlukan pada jam makan selanjutnya menggunakan referensi data pakan yang sebelumnya diberikan. Pengujian algoritma *K-Nearest Neighbour* (KNN) mendapatkan hasil akurasi 80% dan efisiensi yang dihasilkan adalah 80%.

5.2 Saran

Berdasarkan kesimpulan diatas, maka penulis memberikan beberapa saran sebagai berikut:

1. Sistem ini dapat diimplementasikan dengan menggunakan metode yang berbeda, sehingga dapat diketahui metode mana yang lebih efektif untuk pengembangan sistem kedepannya.
2. Sistem dapat dikembangkan berbasis android.