

BAB VI

PENUTUP

6.1 KESIMPULAN

Berdasarkan data dari hasil pengamatan dan analisa yang dilakukan terhadap data hasil pengujian, maka disimpulkan sebagai berikut:

1. Sensor LDR berhasil digunakan untuk membedakan antara telur yang bagus dan busuk berdasarkan intensitas cahaya yang diteruskan. Ini sesuai dengan tujuan untuk mendeteksi kualitas telur secara otomatis, memungkinkan sistem untuk melakukan pemisahan berdasarkan kualitas telur.
2. Sistem servo berhasil mengatur posisi telur berdasarkan ukuran dan kondisi, sesuai dengan tujuan untuk mengautomasi proses sortir telur. Servo 1 dan Servo 2 secara efektif memisahkan telur besar dari kecil dan telur bagus dari busuk.
3. Alat sortir telur berbasis sensor LDR dan servo memiliki akurasi 75%, dengan berhasil mendeteksi dan menyortir telur secara tepat pada 12 dari 16 pengujian. Kegagalan terjadi pada deteksi kondisi dan ukuran telur, yang menunjukkan perlunya peningkatan dalam aspek identifikasi agar hasil sortir lebih akurat.

6.2 SARAN

Saran-saran yang akan diberikan berikut ini merupakan saran untuk pengembangan alat, dan saran ketelitian dalam merancang adalah:

1. Penggunaan sensor atau teknik untuk mendeteksi telur bagus dan telur busuk, misalnya menggunakan pengolahan citra dan *machine learning*.
2. Sortir telur dilakukan dengan cara otomatis dengan cara menggabungkan kendang ayam dan sistem sortir telur.