

## **BAB VI**

### **PENUTUP**

#### **6.1 KESIMPULAN**

Berdasarkan hasil pengujian *Prototype* Penakar Dan Pengaduk Bumbu Otomatis Berbasis Arduino maka dapat disimpulkan sebagai berikut:

1. Penelitian ini menghasilkan sebuah *Prototype* Penkar Dan Pengaduk Bumbu Otomatis Berbasis Arduino.
2. Hasil dari pengujian alat yang dilakukan masih ada kekurangan pada sensor *Loadcell* yaitu masih ada selisih berat bahan yang ditimbang, rata-rata kesalahan timbang ataupun *error* yaitu 0,035%
3. Alat ini dapat meningkatkan efisiensi waktu produksi di *Home Industri* KWT Tunas Baru untuk menakar serta mengaduk bahan yang akan dibuat menjadi abon ikan patin.
4. Berdasarkan pengujian yang dilakukan alat dinilai mampu menakar bumbu lebih akurat serta lebih efisien waktu dalam proses pengadukan dibandingkan dengan cara manual yang digunakan saat ini

#### **6.2 SARAN**

Berdasarkan hasil penelitian ini, masih ada terdapat kekurangan dan kelemahan dalam mendeteksi menakar dan mengaduk. Oleh karena itu, jika akan ada pengembangan yang lebih lanjut, ada beberapa saran dari penulis yaitu :

1. Diharapkan peneliti selanjutnya mengganti sensor *Loadcell* dengan timbangan digital yang telah teruji keakuratannya.
2. Diharapkan peneliti selanjutnya menggunakan sensor *Viscometer* untuk mengukur kekentalan cairan yang akan digunakan dalam penelitian