BAB 5

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

1. Robot mobil dapat mencapai tujuan dan orientasi dengan lebih baik jika menggunakan jarak antara dua roda 30 cm.
2. Pada fuzzy logic, akan diperoleh hasil yang lebih baik jika 5 output *membership function*, tetapi ini akan memperlambat prosesnya. Sehingga hardware yang digunakan harus mempunyai performance yang tinggi.
3. Dengan menggunakan 2 titik bantu, orientasi akhir yang dihasilkan pada simulasi sesuai dengan orientasi akhir yang iinginkan.

5.2 Saran

1. Sistem ini diimplementasikan kedalam robot yang sesungguhnya untuk dapat menilai lebih jauh terhadap kemampuan yang dimiliki sistem yang dikembangkan ini.
2. Menyempurnakan algoritma untuk mengatasi terjadinya osilasi yang terjadi diujung halangan.