

BAB VI

KESIMPULAN

6.1 KESIMPULAN

Setelah melakukan berbagai percobaan dan analisis terhadap alat yang telah dirancang, dapat diambil beberapa kesimpulan antara lain :

- 1 Robot dapat berjalan lebih cepat dan stabil
- 2 navigasi robot yang paling cepat pada saat nilai $p=12$, $id=2$, $d=5$ dalam waktu 2.95 menit.
- 3 Waktu rata-rata robot menempuh perjalanannya yaitu 3,57 menit.

6.2 SARAN

- 1 Untuk mengeset nilai-nilai parameter masih secara manual sehingga diperlukan banyak percobaan, untuk mendapatkan nilai secara otomatis dapat menggunakan metode tuning Ziegler Nichols.
- 2 Untuk dapat mendapatkan kecepatan maksimal, kecepatan komunikasi clock dari antar mikrokontroler perlu ditambah