

## BAB VI

### KESIMPULAN DAN SARAN

#### 6.1 Kesimpulan

Dari hasil skripsi ini dapat disimpulkan bahwa penggunaan FLC pada *line follower* dapat memperkecil *error steady state* sistem hingga 0%. Akan tetapi FLC memiliki respon yang lebih lambat jika dibandingkan dengan PID *controller* dikarenakan adanya waktu *delay* yang cukup besar yaitu 2,98s untuk respon terhadap *error* posisi positif dan 3,08s untuk respon terhadap *error* posisi negatif. Disamping itu, terjadi *overshoot* yang besar yaitu 26,67% dan 46,67%

#### 6.2 Saran

Pada sistem *differensial drive* perlu diperhatikan tingkat kepresisian perakitan mekanik *gearbox* dari aktuator robot. Untuk plan yang memiliki ukuran lebih besar dan membutuhkan respon yang cepat sebaiknya digunakan motor dengan torsi lebih besar.

