

5.2 Saran

1. Perlu dipelajari metode optimasi seperti *Linear Quadratic Regulator* (LQR) atau *Linear Quadratic Gaussian* (LQG) ataupun metode optimasi lainnya untuk didapatkan respon yang lebih baik.
2. Diterapkannya sistem pengendali adaptif yang dapat menentukan parameter PID secara otomatis.
3. Menggunakan media tangki yang lain agar didapatkan nilai K_p , K_i , dan K_d yang lebih ideal.