

BAB V

SIMPULAN DAN REKOMENDASI

5.1 Simpulan

Berdasarkan hasil temuan dan pembahasan, beberapa hal yang dapat disimpulkan terkait dengan rumusan masalah yang ditentukan diantaranya adalah sebagai berikut:

- 1) Perancangan pengambilan keputusan dalam mengatur kecepatan pada rancang bangun penelitian ini menggunakan metode pendekatan adaptif berdasarkan parameter logika fuzzy dari hasil aturan yang dibuat pada software MATLAB.
- 2) Untuk dapat mengontrol kecepatan motor agar berada pada kestabilan kecepatan sesuai dengan perencanaan maka program pada kontrol motor dibuat mendekati hasil parameter perhitungan logika fuzzy guna mengatur besaran pwm sebagai pengendali kecepatan motor.
- 3) Kendali adaptif logika fuzzy dalam penelitian ini masih terdapat perbedaan hasil pengukuran dengan perhitungan pada MATLAB menggunakan logika fuzzy, hal ini dikarenakan logika fuzzy memiliki memiliki nilai yang tidak dari derajat keanggotaan yang beririsan. Oleh karena itu untuk dapat menghasilkan nilai yang sesuai dengan perhitungan pada logika fuzzy terdapat perbedaan dengan pendekatan adaptif berdasarkan logika fuzzy.

5.2 Rekomendasi

Dalam penelitian ini masih terdapat perbedaan dengan hasil perhitungan perancangan, oleh karena itu diperlukan penelitian-penelitian lanjutan yang diharapkan dapat menyempurnakan penelitian ini. Rekomendasi untuk penelitian selanjutnya adalah membuat perancangan pengambilan keputusan berdasarkan logika fuzzy lalu di implementasikan kedalam program arduino dengan mengkonversi perhitungan dari MATLAB, tidak menggunakan pendekatan adaptif karena akan lebih presisi hasil yang didapatkannya.

Reida Pasgara Putra, 2019

RANCANG BANGUN PENGENDALI KECEPATAN MOTOR DC PADA KONVEYOR BERBASIS PENERAPAN ADAPTIF LOGIKA FUZZY

Universitas Pendidikan Indonesia | repository.upi.edu | perpustakaan.upi.edu