BAB V
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Dari hasil penelitian untuk algoritma PID pada simulasi robot pengikut garis ini dapat diterapkan degan bahasa basic menggunakan perangkat lunak Bascom-AVR. Sistem ini memberikan kemampuan untuk robot pengikut garis agar tetap mengikuti garis dengan lebih baik dalam mendeteksi garis lurus, belokan dengan sudut 30^0, 45^0, 90^0.

5.2 Saran

Adapun saran dari peneliti agar hasil yang didapat lebih baik adalah sebagai berikut :

1. Algoritma PID ini dapat diterapkan pada robot pengikut garis
2. Sistem ini dapat dikembangkan menjadi sebuah sistem cerdas
3. *Tuning* PID pada perangkat keras robot pengikut garis lebih presisi.