

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **V.1 Kesimpulan**

Adapun kesimpulan yang dapat diambil dari tugas akhir ini adalah :

1. Rangkaian yang dirancang dan direalisasikan dapat berjalan dengan baik untuk memperagakan sistem kendali meriam dengan nilai akurasi  $4^\circ$  dan besar PWM 25%.
2. Faktor *dead zone* pada sistem menyebabkan respon motor tertinggal dari input referensi.

#### **V.2 Saran**

Berikut ini adalah saran – saran yang diajukan untuk pengembangan lebih lanjut dari pembuatan tugas akhir ini :

1. Jika digunakan potensiometer yang lebih akurat, diharapkan dapat memperbaiki nilai akurasi.
2. Untuk respon motor yang tertinggal dikarenakan *dead zone*, dapat diperbaiki dengan metoda *predictive control* dengan menghitung segala kemungkinan yang terjadi saat motor masuk dalam daerah *dead zone*.