

BAB V Kesimpulan dan Saran

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan dari penelitian dan pengujian yang telah dilakukan, dapat disimpulkan bahwa :

1. Pengujian pengendalian robot lengan dilakukan dengan target *set point* $11,3^{\circ}$, $21,8^{\circ}$, $30,96^{\circ}$ dan $38,66^{\circ}$ menggunakan metode *fuzzy logic control*.
2. Pengujian gerakan ke kanan fuzzy berdasarkan luas channel diperoleh nilai rata-rata *error* antara hasil program terhadap *defuzzifikasi weight of average* sebesar 6.539%, sedangkan untuk gerakan ke kiri sebesar 10.11 %.
3. Pengujian gerakan ke kanan fuzzy berdasarkan tegangan puncak channel diperoleh nilai rata-rata *error* antara hasil program terhadap *defuzzifikasi weight of average* sebesar 11.93%, sedangkan untuk gerakan ke kiri sebesar 15.17 %.

5.2 Saran

Beberapa tambahan saran yang diharapkan berguna bagi penelitian ini agar dapat dikembangkan lebih lanjut adalah:

1. Bersihkan wajah terlebih dahulu sebelum menggunakan elektroda.
2. Pastikan elektroda tertempel dengan baik.
3. Gunakan elektroda yang baru untuk memperoleh sinyal yang bagus.
4. Pastikan rangkaian dan kabel terpasang dengan baik dan kuat.
5. Pastikan tegangan baterai untuk rangkaian *electrooculography* bernilai kisaran 9V.
6. Jauhkan perangkat elektronik dari pengguna *electrooculography* saat pengambilan sinyal.
7. Robot lengan dikendalikan menggunakan bluetooth sehingga dapat digunakan jarak jauh.