

BAB V

PENUTUP

5.1. Kesimpulan

Dengan selesainya penelitian kendali posisi dengan metode logika *fuzzy* pada sistem *colour object tracking* pada tesis ini, maka dapat diambil kesimpulan sebagai berikut:

1. Pada pengujian respon kendali terhadap perubahan posisi objek dapat disimpulkan bahwa sistem mampu mengikuti perubahan posisi objek dari posisi awal (tengah layar) ke posisi P1, P2, P3, P4, P5, P6, P7 dan P8 dengan waktu rata – rata 5,7 detik pada jarak uji objek terhadap kamera adalah 60cm dengan intensitas cahaya 117 lux.
2. Kendali posisi dengan logika *fuzzy* yang diterapkan mampu mengikuti objek yang bergerak secara horizontal dengan laju rata – rata hingga 7,35 cm/s pada jarak uji objek terhadap kamera adalah 60cm dengan intensitas cahaya 117 lux.
3. Pada pengujian respon kendali posisi dalam mengikuti objek bergerak terjadi keterlambatan respon sistem terhadap pergerakan laju objek sebesar 0,27 detik pada laju objek 2,87cm/s, 0,29 detik pada laju objek 4,23cm/s, 0,33 detik pada laju objek 5,33cm/s, 0,34 detik pada laju objek 6,53cm/s dan 0,51 detik pada laju objek 7,35 cm/s.

5.2. Saran

Dalam penyusunan tesis ini tentunya terdapat banyak kekurangan–kekurangan, sehingga perlu adanya saran–saran untuk pengembangan lebih lanjut. Saran–saran yang disampaikan dalam penyusunan tesis ini adalah sebagai berikut:

1. Perlu adanya uji coba penerapan beberapa konfigurasi *rule base* untuk memperoleh optimasi kendali logika *fuzzy* yang lebih baik.
2. Untuk meningkatkan kemampuan respon kendali terhadap pergerakan objek perlu diuji coba lagi dengan menggunakan metode kendali yang lain.