

BAB V

PENUTUP

5.1 KESIMPULAN

Berdasarkan hasil perbandingan yang telah dilakukan maka dapat diambil kesimpulan dari kedua *simulator* yang telah diujikan. Untuk itu dapat disimpulkan berdasarkan kelebihan dan kekurangan dari kedua *simulator* tersebut.

Keunggulan dari *simulator* pembanding adalah sebagai berikut :

1. Telah mampu berintegrasi dengan perangkat keras yang sebenarnya. Sehingga mampu menerima setiap perubahan yang terjadi pada perangkat keras sebagai *input*.

Kekurangan dari *simulator* pembanding dapat disimpulkan sebagai berikut :

1. Tidak memiliki data *visual* yang atraktif dan informasi yang diberikan hanya terbatas.

Kelebihan yang dimiliki dari *simulator* yang diujikan adalah :

1. Menampilkan data dan informasi baik dalam bentuk *visual* maupun nominal yang lebih lengkap.
2. Data *visual* dapat disimpan dalam bentuk gambar (bentuk BMP).

Kekurangan yang ada pada *simulator* yang diujikan sebagai berikut :

1. *Simulator* tidak terintegrasi dengan perangkat keras karenanya tidak akan dapat memperoleh *input*-an dari motor induksi karena data motor induksi hanya berupa persamaan matematika dan *input* parameter..

5.2 SARAN

Untuk melihat apakah *controller Neurofuzzy-PID* dapat diaplikasikan dilapangan atau tidak, sebaiknya dilakukan terlebih dahulu pengujian tingkat kekokohan (*robust*) dari *controller* ini. Apabila memiliki tingkat kekokohan yang cukup tinggi maka sebaiknya dibuat dalam bentuk *hardware* untuk kemudian diaplikasikan dilapangan.

