BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

V.1 Kesimpulan

Berikut ini adalah kesimpulan yang dapat diambil dari hasil pengujian perangkat lunak implementasi algoritma *Model Predictive Control* :

1. Algoritma *Model Predictive Control* dapat dimodelkan dalam bentuk simulasi perangkat lunak pergerakan roda robot mobil berdasarkan waktu tempuh.
2. Algoritma *Model Predictive Control* kurang lebih dapat memperbaiki pergerakan roda robot mobil saat melewati lintasan menanjak dengan batasan elevasi lintasan hingga sudut 25^0.

V.2 Saran

Berikut merupakan saran yang dapat digunakan dalam pengembangan perangkat lunak implementasi algoritma *Model Predictive Control* selanjutnya:

1. Dapat memperlihatkan perbedaan dengan menggunakan dua simulasi dan dengan dua algoritma yang berbeda.

2. Dengan dibuat perangkat lunak simulasi algoritma *Model Predictive Control* diharapkan mampu diterapkan pada algoritma yang berada pada robot mobil beroda dan mampu memperbaiki sistem pergerakan putaran roda saat kondisi lintasan menanjak.