

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

V.1 Kesimpulan

Dari pembahasan pada bab – bab sebelumnya, dapat disimpulkan bahwa :

- a. Permodelan sistem gerak dinamis menggunakan 4 DOF
- b. Simulasi persamaan matematik dgn menggunakan metode open loop transfer function dan di selesaikan dengan matlab simulink
- c. Dalam simulasi, seluruh respon system telah sesuai dengan kriteria

V.2 Saran

Untuk saran demi menyempurnakan tugas akhir ini adalah :

- a. Perlu analisa kendali kestabilan
- b. Perlu di lakukan desain dengan menggunakan software CAD untuk melihat optimasi ukuran atau bentuk

