

## **BAB V**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1. Kesimpulan**

Kesimpulan yang telah didapatkan dari pembahasan dan analisa tentang sensor citra (kamera) adalah sebagai berikut :

1. Sensor citra pada *arm robot* ini berfungsi untuk memberikan titik koordinat posisi objek benda yang akan dipindahkan menuju box yang telah disediakan.
2. Metode *Theresholding* sangat *sensitif* dengan *intensitas* cahaya yang terdapat pada suatu ruangan. *Intensitas* cahaya harus konstan dan tidak boleh berubah - ubah, apabila *intensitas* cahaya berubah - ubah maka akan mengakibatkan kegagalan dalam waktu mendeteksi bentuk benda.

#### **5.2. Saran**

1. Untuk penelitian selanjutnya disarankan agar menambahkan kamera pada *arm robot manipulator* yang bertujuan agar dapat menyesuaikan dengan bentuk dan posisi box.
2. Untuk mendapatkan hasil deteksi bentuk objek yang sempurna, disarankan agar menggunakan metode deteksi tepi (*Edge Detection*).
3. Untuk penelitian selajutnya disarankan pada bagian sensor (kamera) diberikan cover atau pelindung yang terdapat sumber cahaya sendiri agar *intensitas* cahaya disekitar ruangan tidak mengganggu sistem kerja sensor citra.