

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Adapun kesimpulan yang didapatkan dari implementasi pengolahan citra *Digital Object Recognition* dan *Object Tracking* pada robot kotak sampah pintar adalah :

1. Pendeteksian Huskylens AI – Vision Sensor sangat tepat walaupun ada 2 Objek yang tertangkap kamera Huskylens tetap mengikuti Pengguna yang di set sebelumnya.
2. Pendeteksian dilakukan dengan standar pencahayaan 600-300 lux (ruang tertutup), pengaruh pendeteksian objek terhadap cahaya.
3. Sering hilangnya target pada *Vision Sensor* dikarenakan adanya perubahan bayangan cahaya didalam ruangan.
4. Huskylens AI - Vision hanya dapat mengunci 1 Target saja dalam pengaturannya.

5.2 Saran

Dari hasil pengujian yang telah dilakukan, penulis memberikan saran sebagai berikut:

1. Pencahayaan pada ruangan yang akan dijadikan tempat pengujian sebaiknya terang agar hasil dari pendeteksian objek dapat maksimal.
2. Untuk memberikan hasil yang terbaik dalam proses pembacaan objek pada kamera, gunakan lensa tambahan untuk memberikan hasil penangkapan gambar yang lebih luas.