

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil uji coba dan analisa yang telah dilakukan, dapat ditarik kesimpulan sebagai berikut:

1. Pendeteksian dengan metode *shape recognition* ini menggunakan fungsi *contour* dengan menghitung jumlah titik pada sebuah bangun datar.
2. Bentuk objek dapat terdeteksi sampai jangkauan jarak ± 500 cm. Semakin dekat jangkauan jarak objek terhadap kamera maka semakin baik proses pendeteksiannya.
3. Pada bentuk segitiga hanya bisa mendeteksi maksimum pada jarak 300 cm.
4. Sensor kamera memiliki luas jangkauan citra atau *wide angle*. Semakin besar *wide angle* maka semakin luas jangkauan citra ditangkap.

5.2 Saran

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

1. Dengan menambahkan lebih banyak gerak output motor servo.
2. Lakukan pengembangan terhadap pengolahan citra mengenai *shape recognition* dengan luas penampang.
3. Lakukan pengembangan dengan menambahkan pendeteksian lebih banyak warna dan bentuk objek.