

BAB 5

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

1. Dalam tugas akhir ini, sistem yang diuji sebanyak 20 kali, mempunyai rata-rata tingkat keberhasilan dalam mendeteksi tempat parkir kosong sebesar 66,67% untuk berbagai intensitas cahaya (lingkungan).
2. Tingkat keberhasilan dalam mendeteksi tempat parkir kosong mencapai 80% pada lingkungan intensitas cahaya sekitar 300 -700 Lux dalam 20 kali percobaan.
3. Adanya mobil yang tidak terdeteksi pada beberapa tempat, hal ini disebabkan program pendeteksi tepi yang digunakan masih belum optimal untuk membedakan selisih derajat keabuan yang kecil.

5.2 Saran

1. Agar proses pendeteksian tepi lebih baik, perlu ditambahkan proses *enhancement* pada perataan kontras citra sebelum dilakukan proses pendeteksian tepi.
2. Perlu dikaji lebih lanjut untuk dapat diaplikasikan pada keadaan sebenarnya.