

BAB VI

PENUTUP

6.1 KESIMPULAN

Berdasarkan data dari hasil pengamatan dan analisa yang dilakukan terhadap data hasil pengujian, dapat disimpulkan bahwa sistem pendeteksian pola lapangan dengan adalah:

1. Tensorflow mampu melakukan pendeteksian pola yang ada pada miniatur lapangan KRSBI dengan cukup baik selama pada jarak optimal.
2. Sensor kompas HMC5883L memberikan inputan yang baik dengan presisi \pm 2 derajat.
3. Sistem pendeteksian pola lapangan dengan tensorflow dan sensor kompas HMC5883L dalam membantu robot bernavigasi dapat bekerja walaupun mempunyai presisi yang kurang tepat dikarenakan keterbatasan raspberry dalam memproses model dari tensorflow dan kamera raspberry V.1.3 kualitas lensa yang tidak begitu baik.

6.2 SARAN

Berdasarkan hasil penelitian ini, masih ada terdapat kekurangan dan kelemahan dalam mendeteksi mendeteksi dan pengenalan pola lapangan KRSBI. Oleh karena itu, jika akan ada pengembangan yang lebih lanjut, penulis menyarankan beberapa hal. Diantaranya adalah:

1. Dalam melakukan penelitian selanjutnya menggunakan robot dan lapangan yang sesuai standar dengan peraturan KRSBI.
2. Menggunakan PC atau laptop yang mempunyai GPU yang mampu menjalankan tensorflow dengan baik.
3. Menggabungkan metode yang lain seperti pendeteksian robot lawan dan membuat jalur yang aman.
4. Menggunakan sensor kompas yang lebih baik serta kamera yang lebih baik.