

## **BAB VI**

### **PENUTUP**

#### **6.1 KESIMPULAN**

Berdasarkan hasil pengujian didapatkan beberapa hasil sebagai berikut :

- 1 Deteksi warna pada penelitian ini menggunakan model warna *HSV* untuk menyeleksi warna dan mengirim koordinat pada objek yang dideteksi kemudian melakukan pendeteksian bentuk objek menggunakan *Haar Cascade Classifier* dari posisi koordinat yang telah diterima untuk deteksi yang akurat sehingga kamera tetap dapat mendeteksi objek walau banyak benda lain disekitar objek.
- 2 Hasil pengujian tracking :
  1. Koordinat  $y$  akan bertambah kecil jika objek bergerak ke atas pada *frame*, dan akan bertambah besar jika objek bergerak ke bawah pada *frame*.
  2. Koordinat  $x$  akan bertambah kecil jika objek bergerak kearah kiri pada *frame* dan akan bertambah besar jika objek bergerak kearah kanan pada *frame*.
  3. Setiap perubahan posisi gerakan objek akan menyebabkan perubahan pada nilai koordinat  $x$  dan  $y$ .

#### **6.2 SARAN**

Bagi pembaca yang tertarik untuk mencoba mengembangkan sistem pendeteksian objek ini, maka penulis mempunyai beberapa saran yang dapat

dipertimbangkan diantaranya adalah sebagai berikut :

1. Menyempurnakan penggunaan algoritma *Haar Cascade Classifier* agar dapat digunakan lebih luas lagi.
2. Membuat model training dari algoritma *Haar Cascade Classifier* agar mampu mendeteksi bentuk kamera robot se-tim.
3. Menambahkan algoritma *SIFT* untuk meningkatkan akurasi