

BAB V

PENUTUP

5.1 KESIMPULAN

1. mengimplementasikan sensor warna TCS3200 untuk membaca intensitas komponen warna merah (R), hijau (G), dan biru (B) dalam suatu lingkungan. Hasil dari deteksi ini dapat digunakan untuk mengenali atau mengkategorikan warna berdasarkan kombinasi intensitas ketiga komponen warna tersebut.
2. fuzzy logic membantu dalam penanganan ketidakpastian dan memberikan fleksibilitas dalam menangani variasi warna yang kompleks.
3. Jarak optimal pendeteksian warna oleh alat deteksi adalah 2-2,5cm. Ketika jarak pengukuran diperbesar dari 2,5 cm, terjadi penurunan ketepatan akibat pengaruh cahaya dari luar yang masuk ke sensor, sehingga akan mempengaruhi pembacaan oleh sensor TCS3200.

5.2 SARAN

1. Bagi penelitian selanjutnya diharapkan dapat melakukan pengembangan terhadap alat deteksi warna pada objek dengan menggunakan machine learning agar pendeteksian berjalan lebih optimal.
2. Menggunakan sensor yang lebih baik untuk mendeteksi warna.