

## **BAB V**

### **SIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Simpulan**

Berdasarkan dari hasil penelitian, analisis, perancangan sistem, dan pengujian, maka diperoleh kesimpulan bahwa lampu sudah dapat mengikuti arah jalan dengan persentase kesesuaian untuk tikungan kiri sebesar 72%, tikungan kanan sebesar 81,25% dengan rata-rata tingkat error sudut sebesar 1,45°.

#### **5.2 Saran**

Berdasarkan penelitian dari implementasi metode hough transform dalam mendeteksi marka jalan untuk adaptive headlights masih banyak yang harus dikembangkan. Maka penulis mengusulkan beberapa saran sebagai berikut:

1. Ditambahkan filter lain untuk dapat menghilangkan objek-objek yang dianggap marka
2. Supaya nilai sudut tidak banyak yang error perlu ditambahkan metode *Birds Eye View* agar pembacaan pada garis jalan lebih optimal
3. Untuk pengembangannya dapat menggunakan mini-pc (latte panda) agar harga terjangkau dan tidak memboroskan listrik