

BAB 5

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil penelitian yang sudah dilakukan, didapatkan hasil deteksi pelanggaran rambu dilarang parkir berdasarkan data uji berupa video parkir kendaraan. Hasil deteksi berupa pelanggaran atau tidak suatu kendaraan.

Berdasarkan hasil implementasi dan pengujian, dapat disimpulkan bahwa algoritma *You Only Look Once* dapat mendeteksi pelanggaran rambu dilarang parkir dengan nilai keyakinan yang cukup baik. Didapatkan nilai keyakinan dari objek yang terdeteksi dengan rata-rata di atas 0,7 dan rata-rata akurasi berdasarkan pengujian *confusion matrix* sebesar 50%, nilai akurasi ini didapatkan karena terbatasnya cakupan pendeteksian sistem yang hanya dapat mendeteksi objek kendaraan dari samping.

5.2 Saran

Berdasarkan hasil penelitian yang sudah dilakukan, mulai dari perancangan hingga pembangunan sistem pendeteksi pelanggaran dilarang parkir maka dapat diberikan saran sebagai berikut:

1. Sistem ini dapat dikembangkan agar pendeteksian bisa dilakukan dari berbagai macam sudut kamera.
2. Menaikkan *frame per second* dengan menggunakan GPU.
3. Menambahkan data citra untuk data latih agar dapat mendeteksi lebih banyak jenis kendaraan.

Menambahkan jumlah iterasi yang dibutuhkan agar dapat mendeteksi objek lebih akurat