

## **BAB 5**

### **KESIMPULAN DAN SARAN**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan hasil penelitian ini yang sudah dilakukan, didapatkan hasil deteksi pelanggaran dilarang belok berdasarkan data uji berupa video cctv. hasil deteksi berupa pelanggaran atau tidaknya suatu kendaraan.

Berdasarkan hasil implementasi dan pengujian, dapat disimpulkan bahwa algoritma You Only Look Once dapat mendeteksi pelanggaran rambu dilarang belok 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 58%, nilai akurasi ini didapatkan karena terbatasnya cakupan pendeteksian sistem yang hanya dapat mendeteksi objek kendaraan dari sudut tertentu seperti CCTV.

#### **5.2 Saran**

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

1. Sistem ini dapat dikembangkan agar pendeteksian bisa dilakukan dari berbagai macam sudut kamera.
2. Menambahkan data citra untuk data latih agar dapat mendeteksi lebih banyak jenis kendaraan.
3. Koordinat *checkpoint* dapat dibuat secara otomatis dari berbagai data uji.

Menambahkan jumlah iterasi yang dibutuhkan agar dapat mendeteksi objek lebih akurat