BAB V
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian dapat ditarik kesimpulan bahwa penggabungan foto untuk angel view 360° kurang selaras dan kurang rapih, untuk mendapatkan hasil yang selaras dan rapih saat pengambilan objek harus selaras dengan objek awal dengan objek selanjutnya supaya waktu di gabungkan mendapatkan hasil selaras dan hasil *Stitching* mengambil metode otomatis dari *library* nya kurang cocok dikarenakan tidak terdapat hasil gambar yang kurang bagus maka terdampak pada proses selanjutnya yaitu pada proses pendeteksian objek serta deteksi objek menggunakan metode *Single Shot MultiBox Detector* (SSD) kurang maksimal karena tingkat akurasi pendeteksian kendaraan sebesar 5,88%.

5.2 Saran

Pada penelitian ini masih terdapat beberapa hal yang perlu dikembangkan seperti :

1. Jika ingin pengambilan foto lebih baik menggunakan kamera 360°.
2. Pengembangan dalam merubah inputnya menjadi video.
3. Metode pendeteksian yang digunakan bisa menggunakan metode lain dengan tingat keakuratannya lebih tinggi.