

BAB V

KESIMPULAN

Berikut merupakan kesimpulan dari hasil pengujian-pengujian yang telah dilakukan sebelumnya:

1. Secara keseluruhan penggunaan metode *hybrid sampling* pada algoritma *Informed-RRT** yang telah dilakukan pengujian pada lingkungan *clutter*, *narrow*, dan *trap* mampu menemukan titik akhir yang lebih cepat bila dibandingkan dengan metode *random sampling* pada algoritma *Informed-RRT**. Pada lingkungan *clutter* metode *hybrid sampling* memberikan performansi 76,35% lebih cepat bila dibandingkan dengan metode *random sampling*. Pada lingkungan *narrow* metode *hybrid sampling* memberikan performansi 64% lebih cepat bila dibandingkan dengan metode *random sampling*. Pada lingkungan *trap* metode *hybrid sampling* memberikan performansi 46,3% lebih cepat bila dibandingkan dengan metode *random sampling*.
2. Persentase kombinasi dari metode *hybrid sampling* yang cocok pada lingkungan *clutter*, *narrow*, dan *trap* adalah *goal biasing 90% + boundary 5% + acak 5%*. Persentase kombinasi dari *hybrid sampling* ini mungkin tidak cocok pada lingkungan yang lain karena setiap metode *sampling* memiliki kelebihan dan kekurangannya masing-masing tergantung dari kondisi lingkungan yang dihadapi.