

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 KESIMPULAN

Berdasarkan hasil pengujian dapat ditarik kesimpulan bahwa tingkat akurasi pendeteksian kendaraan sebesar 34.93% dan untuk sistem control posisi lampu terhadap kendaraan memiliki tingkat *error* 4.9°

5.2 SARAN

Pada penelitian ini masih terdapat beberapa hal yang perlu di kembangkan seperti :

1. Metode yang digunakan bias menggunakan metode lain dengan tingkat keakuratan lebih tinggi.
2. Jika ingin menggunakan metode haar cascade ini harus menyempurnakan metode cascade.xml agar pendeteksian kendaraan lebih akurat.
3. Perhitungan untuk gerak servo harus lebih akurat agar hasil output nya dapat sesuai dengan harapan.
4. Penggunaan kamera yang lebih baik dalam menangkap gambar pada malam hari.
5. Pengembangan dalam menambahkan fitur lainnya seperti menampilkan jarak pada hasil deteksi kendaraan.