BAB 5
KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan pengujian dan analisan sistem pendeteksi dan pencarian objek, diperoleh kesimpulan bahwa :

1. Robot dapat mengenali *traffic cone* berwarna jingga dan berbentuk segitiga.
2. Sistem pengendali dapat mengenali objek sampai dengan jarak enam meter dengan presentase keberhasilan mencapai seratus persen.
3. Pada jarak enam meter lebih presentase keberhasilan sistem dalam mengenali objek menurun drastis sampai dengan tiga puluh lima persen.

5.2 Saran

1. Menambahkan validasi objek dan warna pada sistem agar robot bisa membedakan mana yang merupakan *traffic cone* dan mana yang bukan.
2. Mengimplementasikan *blob detection* karena akan lebih mudah dalam mendeteksi objek.