

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan penjelasan dan pengujian yang telah dilakukan, maka diperoleh kesimpulan metode algoritma canny edge memiliki akurasi yang bagus dalam mendeteksi citra untuk lahan parkir, adapun parameter terbaik saat kondisi kamera tinggi dan *threshold* yang tinggi sistem bisa mendeteksi adanya objek yang ada pada lahan parkir yang telah dibuat, yaitu dengan *threshold* 510 pada ketinggian 40cm dan intensitas cahaya 100-115 lux mendapatkan akurasi 77%.

Ada beberapa faktor yang mempengaruhi akurasi contohnya dengan ketinggian yang berbebeda maka harus melakukan pengaturan terhadap *threshold*, intensitas cahaya juga sangat berpengaruh pada saat pengujian maka untuk tetap terdeteksi semakin tinggi lux maka kemampuan pendeteksian akan semakin detail. adapula seperti peletakan objek juga harus diperhatikan karena dengan peletakan objek yang sesuai akan mendapat hasil yang valid.

5.2 Saran

Berdasarkan kesimpulan yang telah dipaparkan, maka penulis menyarankan untuk peneliti selanjutnya ada beberapa hal yang harus dilakukan yaitu :

1. Melakukan pengujian dengan intensitas cahaya yang stabil untuk mendapatkan hasil yang lebih valid dan menggunakan kamera yang bagus yang posisinya tetap, agar saat pengaturan lahan parkir kamera tetap stabil dan mendapat hasil yang valid.
2. Dalam pengujian selanjutnya melakukan pengujian dengan slot lebih banyak dan melakukan pengujian secara nyata.