

BAB 5

PENUTUP

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan hasil analisa, uraian perancangan dan implementasi sistem ini, dapat disimpulkan bahwa:

1. Sistem pendeteksian objek kendaraan ini dapat mendeteksi objek kendaraan bermotor.
2. Sistem pendeteksian objek ini dapat mendeteksi lebih dari 1 objek dalam 1 frame.
3. Sistem pendeteksian objek kendaraan ini dapat membantu penjaga parkir dalam memantau jumlah kendaraan yang masuk dan keluar.
4. Penelitian ini menghasilkan 3 buah model YOLO dan setelah dilakukan perbandingan tingkat akurasi tertinggi yaitu 94.87%.

5.2. Saran

Dari kesimpulan diatas terdapat beberapa saran mengenai sistem yang diusulkan. Adapun saran-saran yang ingin disampaikan adalah sebagai berikut :

1. Dalam pengambilan *dataset* gunakan gambar yang bervariasi, pengambilan gambar dari berbagai arah agar model dapat mengenali objek lebih akurat.
2. Jumlah *dataset* yang diambil disesuaikan dengan kebutuhan jangan terlalu banyak atau sedikit.
3. Gunakan komputer atau laptop yang support dengan sistem *backend* CUDA agar sistem dapat diproses menggunakan GPU (>NVIDIA RTX 2080) dan hasil lebih optimal .