

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan penelitian yang telah dilakukan dapat disimpulkan,

1. Pendeteksian dan penjejukan kendaraan menggunakan *motion detection-blob* memiliki 0% *error* untuk 10 mobil yang diuji.
2. Penghitungan mobil dari video dengan menggunakan garis bantu hitung memiliki 30% *error* untuk garis hitung masuk dan 20% *error* untuk garis hitung keluar pada 10 kali percobaan.
3. Pada percobaan penghitungan jumlah kedatangan dan antrian kendaraan menggunakan mobil mainan terdapat 50% *error* untuk penghitungan jumlah kedatangan kendaraan dan 30 % *error* untuk penghitungan jumlah antrian kendaraan pada 10 kali percobaan.
4. Durasi lampu hijau yang dihasilkan logika *fuzzy*, telah sesuai dengan volume kendaraan baik dari segi kedatangan kendaraan maupun dari segi antrian kendaraan. Nilai minimum untuk durasi lampu hijau yaitu 0 detik dan nilai maksimumnya 15 detik.

5.2 Saran

Mengingat masih terdapat beberapa kekurangan dalam penelitian ini, maka perlu dilakukan perbaikan untuk sistem lampu lalu lintas otomatis ini kedepannya.

Ada beberapa saran yang bisa dijadikan acuan:

1. Sistem ini hanya menghitung kendaraan satu jalur saja yang terdapat pada simpang tiga yang memiliki jalur yang padat kendaraan dan jalur yang sepi kendaraan. Diharapkan pengembangan agar bisa menghitung semua jalur pada persimpangan lampu lalu lintas.
2. Diharapkan penelitian untuk pemodifikasian algoritma saat ini dan penambahan algoritma lain untuk membantu kelancaran proses penjejukan kendaraan.

