

## BAB 5 KESIMPULAN DAN SARAN

### 5.1 Kesimpulan

Berdasarkan analisa terhadap hasil penelitian secara objektif dapat disimpulkan beberapa hal sebagai berikut :

1. Nilai iterasi yang tepat dari hasil implementasi metode RHT untuk pendeteksian objek lingkaran pada kasus benda terhalang adalah 750 dengan  $\max\_score \geq 3$ .
2. Dalam hal tingkat akurasi yang lebih baik adalah metode HT dan RCD, dengan nilai akurasi rata – rata 80% pada sampel citra animasi , dan metode HT 70,66% pada sampel citra real. Sedangkan pada citra ber-*noise* akurasi yang paling baik adalah metode RCD dengan nilai 70% pada citra animasi dan 100% pada citra *real*.
3. Dalam hal waktu komputasi yang lebih cepat adalah metode RCD dengan rata – rata nilai waktu komputasi 0,5139 sekon pada sampel citra animasi terhalang dan 0,8246 sekon pada citra Real. Sedangkan pada sampel citra ber-*noise* waktu yang lebih cepat adalah metode RHT yaitu 1,3829 sekon pada citra animasi dan 1,1713 sekon pada citra *real*.
4. Dalam hal penggunaan memori yang paling kecil adalah metode RCD dengan rata – rata nilai memori 2.902,88 Kb pada sampel citra animasi terhalang, 2.906,84 Kb pada citra *real* terhalang, 2941,48 Kb pada citra animasi ber-*noise*, dan 2.938,46 Kb pada citra *real* ber-*noise*.

### 5.2 Saran

Berdasarkan penelitian yang telah dilakukan maka penulis memberi saran untuk penelitiaian selanjutnya :

1. Agar tingkat akurasi, ketepatan mendapatkan titik pusat dan jari – jari menggunakan metode HT, RCD dan RHT pada pendeteksian citra ber-

*noise* lebih ditingkatkan lagi dengan menggunakan filter *noise* terlebih dahulu pada *pre-processing* citra.

2. Dalam melakukan pengambilan sampel pada citra *real*, hindari di malam hari agar bayangan yang didapatkan pada sampel citra tidak begitu banyak sehingga akurasi data yang didapatkan pada pendeteksian citra *real* lebih baik lagi.

