

## BAB 5 Penutup

### 5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil penelitian yang telah didapatkan, kesimpulan yang dapat diambil adalah sebagai berikut:

1. Pengenalan warna yang disertai dengan pengenalan bentuk benda berdasarkan nilai *form factor* dan *rectangularity* terbukti dapat digunakan untuk membedakan benda dengan penghalangnya.
2. Sistem robot *line follower* dapat mendeteksi benda pada kondisi terhalang dengan akurasi sebesar 80%.
3. Waktu rata-rata yang dibutuhkan robot *line follower* untuk mendeteksi benda pada kondisi terhalang adalah 18,4 detik dalam satu putaran.

### 5.2 Saran

Setelah penelitian ini dilakukan, saran yang diberikan untuk pengembangan penelitian lebih lanjut adalah:

1. Melakukan penelitian lebih lanjut dengan memperbanyak variasi bentuk serta warna benda.
2. Melanjutkan penelitian dengan menggunakan *deep learning* agar pendeteksian benda lebih akurat.
3. Mencari solusi untuk mengurangi pengaruh cahaya terhadap tingkat keakuratan dari pendeteksian benda.