

BAB V

PENUTUP

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian dan uji sistem *pattern recognition* untuk deteksi posisi AGV, maka dapat diambil kesimpulan bahwa program yang dirancang pada sistem *pattern recognition* bekerja sesuai yang diperintahkan dan mampu mendeteksi pola huruf maupun objek dengan baik. Memfungsikan Raspberry Pi Camera versi 2 yang memiliki resolusi 8 MP (640 x 640) dan menghasilkan 30 FPS, sehingga mampu digunakan untuk mengambil gambar maupun video kualitas tinggi. Juga memudahkan pemula saat mengaplikasikannya.

Program OCR *pytesseract* berfungsi secara baik dengan mampu menangkap pola huruf dan menghasilkan ketepatan olah *picture to string*. Yang kemudian menampilkan hasil olah tadi pada layar PC/monitor. Lalu, pada program *object detection* juga berperan dengan baik dan lancar. Baik saat metode pengenalan objek berbentuk *file* gambar hingga proses pendeteksian pun, mampu menghasilkan kotak deteksi dan keterangan nama objek dengan tepat. Serta berhasil memberikan titik koordinat (x,y) saat objek terdeteksi. Tak lupa program ini mampu membedakan objek satu dengan objek lainnya.

5.2. Saran

Penyusunan sistem *pattern recognition* dalam proyek penelitian ini masih dalam tahap pengembangan dan penyempurnaan. Sehingga masih membutuhkan

komponen pendukung lainnya seperti lensa *zooming*, jika akan mengimplementasikannya pada bidang industri.

