

BAB V

PENUTUP

5.1. Kesimpulan

Pengujian yang telah dilakukan pada *autonomous car* telah berhasil dirancang sesuai dengan metode *region of interest* dengan didapati hasil pengujian *color filtering*, didapati nilai hue min = 155, hue max = 179, nilai saturation min = 79, dan nilai saturation max = 255, dan nilai value min = 44, dan nilai value max = 94, sehingga didapati hasil *street mark* secara jelas baik pada jalur lurus, maupun pada jalur berbelok. Pada kemampuan akselerasi dengan nilai pwm *dutycyle* 30%, pwm *dutycyle* 60%, pwm *dutycyle* 90% didapatkan nilai rata-rata 36,01 Rad/s dan kecepatan linearnya sebesar 5,03 m/s. Penelitian selanjutnya dapat menggunakan berbagai metode dan sistem deteksi yang lain, pengenalan lintasan maupun penggunaan GPS pada *autonomous car*.

5.2. Saran

1. Perlunya penambahan sensor cahaya LDR module light sensor Arduino uno sehingga meminimalisir proses kalibrasi yang harus dilakukan pada saat kondisi cahaya tidak memungkinkan.
2. Regenerasi kamera Raspberry V2 diakibatkan masih tingginya nilai delay dan error yang terjadi.