

BAB 5

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil percobaan dan pembahasan yang telah dilakukan didapatkan kesimpulan:

1. Kepadatan kendaraan di jalan dapat ditentukan nilainya dengan *image processing*, *image processing* menggunakan metode *image matching* untuk membandingkan citra referensi yang digunakan sebagai pembanding lalu di *matching*-kan dengan citra *real-time* yang diambil oleh kamera
2. Algoritme *fuzzy* dapat menentukan alokasi *green light time* yang efektif atau sesuai dengan keadaan kepadatan jalan dengan menggunakan metode *fuzzy logic*.
3. Program menunjukkan hasil yang memuaskan untuk gabungan keduanya, hampir di setiap keadaan yang ditentukan sebagai batas seperti sepi, normal, dan ramai.

5.2 Saran

Berdasarkan penelitian yang telah dilakukan terdapat beberapa saran:

1. Melakukan perbaikan terhadap akurasi deteksi tepi dengan menggunakan metode filter yang lain.
2. Menggunakan tripod untuk kamera supaya tidak ada pergeseran piksel untuk perbaikan terhadap akurasi *image matching*nya.
3. Menggunakan *screenshot* video CCTV yang ada di *traffic light* dari Dinas Perhubungan (Dishub) untuk mendapatkan citra dengan tingkat *error* yang kecil.