BAB VI
KESIMPULAN DAN SARAN

6.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil analisis yang telah peneliti lakukan dan jelaskan, maka diperoleh beberapa kesimpulan sebagai berikut:

1. Implementasi *deep learning* yang digunakan untuk mendeteksi sebuah objek pada sebuah citra menggunakan Algoritma *Convolutional Neural Network* adalah menggunakan Jaringan *CNN* yang dikembangkan oleh *Visual Geometry Group* dengan VGG16-Net dimulai dari pengumpulan data gambar, melakukan *labeling*, konversi berkas dan ekstraksi citra menjadi *tfrecord*, melakukan pengaturan konfigurasi, *training* model, dan melakukan pengujian terhadap model.
2. Hasil *training* model mendapatkan tingkat Akurasi yang di dapatkan sekitar 92-98% pada proses pengujian kendaraan roda dua Honda dan Yamaha, hal ini memungkinkan karena dapat mendeteksi dengan baik benda yang sudah di deskripsikan oleh peneliti sebelumnya.

6.2 Saran

Dari penelitian yang telah dilakukan oleh peneliti, maka peneliti memberikan saran untuk perkembangan dan penelitian selanjutnya diantaranya adalah sebagai berikut:

1. Pendeteksian objek tidak hanya kendaraan roda dua merek Honda dan Yamaha tetapi juga bisa merek kendaraan roda dua lainnya.
2. Pengembangan ke pendeteksian pengguna kendaraan roda dua yaitu dengan metode *face recognition* dan *object counting* untuk mengetahui siapa saja yang menggunakan merek kendaraan roda dua tertentu.
3. Perbaikan *script* algoritma untuk dapat mendeteksi objek yang berkaitan dengan jarak ambil data gambar mulai dari kamera hingga ke posisi objek.
4. Perbaikan dalam pengambilan sampel dari berbagai sisi untuk menambah tingkat akurasi dalam pendeteksian objek.