

BAB 5

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 KESIMPULAN

Berdasarkan hasil dari analisis yang telah dilakukan, maka peneliti dapat memperoleh beberapa kesimpulan seperti berikut.

1. Metode CNN dapat mendeteksi citra rambu pembatas kecepatan dengan tingkat akurasi tertinggi mencapai 99%.
2. Banyaknya proses *learning* dan kualitas citra mempengaruhi besarnya akurasi yang didapatkan. Semakin banyak sistem melakukan proses *learning*, maka akan semakin besar tingkat akurasi yang didapatkan.
3. Berdasarkan hasil *predicted class*, model yang digunakan dapat mendeteksi citra dengan sangat baik menghasilkan akurasi rata-rata sebesar 91,46%.

5.2 SARAN

Adapun beberapa saran yang dapat diberikan untuk pengembangan penelitian selanjutnya yaitu

1. Penelitian selanjutnya diharapkan dapat menambah jumlah kelas klasifikasi dari seluruh rambu lalu lintas yang ada.
2. Penelitian ini dapat dikembangkan menjadi sebuah sistem yang terintegrasi langsung dengan kendaraan listrik.
3. Bagi peneliti berikutnya diharapkan memperhatikan kapasitas perangkat yang digunakan saat memakai data citra yang lebih banyak agar memperlancar dalam proses penelitian.