

## BAB V

### PENUTUP

#### 5.1. Kesimpulan

Dari hasil perancangan, pembuatan dan pengujian sistem yang telah dilakukan, maka dapat diambil kesimpulan sebagai berikut:

1. Sistem sudah sesuai dengan yang diinginkan, sistem mampu mengenali ada tidaknya obyek yang dianggap menyerupai motor dengan luasan minimal 12,24 % dari luasan kotak parkir, kemudian menampilkannya pada antarmuka denah, dan mampu menghitung banyaknya kotak parkir yang terisi maupun kosong. selain itu sistem juga sudah mampu mengenali ada tidaknya pelanggaran yakni jika terdapat sepeda motor yang parkir keluar dari blok parkir yang disediakan
2. Garis batas antar kotak parkir harus memiliki jarak yang sama satu sama lain agar memiliki ukuran yang sama ketika proses ambil *template* dijalankan
3. Tiap kondisi waktu memiliki intensitas cahaya yang berbeda-beda sehingga dapat mempengaruhi nilai korelasi *template matching*, maka dari itu dibutuhkan pengambilan *template* yang lebih banyak
4. Pengambilan keputusan program untuk menentukan apakah di dalam blok parkir terisi atau tidak dipengaruhi oleh beberapa hal yakni tingkat keabu-abuan (*grey level*) dan luasan obyek yang kemudian dibandingkan dengan *template* yang akan menghasilkan nilai korelasi.

## DAFTAR PUSTAKA

- [1]. Gonzales, Rafael C, dan Woods, Richard E. 2002. *Digital Image Processing, Second Edition*. New Jersey: Prentice Hall.
- [2]. Shi, Shin. 2013. *Emgu CV Essentials*. Birmingham: Packt Publishing
- [3]. Bradsky, Gary, dan Kaehler, Adrian. 2008. *Learning OpenCV*. California: O'Reilly Media.
- [4]. Szeliski, Richard. 2010. *Computer Vision: Algorithms and Applications*. Springer
- [5]. Prince, Simon J. D. 2012. *Computer Vision: Models, Learning, and Inference*. Cambridge: Cambridge University Press.
- [6]. Sharp, John. 2012. *Microsoft Visual C# 2012 Step By Step*. California: O'Reilly Media.