

BAB 5 KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Dari penelitian ini, dapat disimpulkan bahwa kombinasi dari pengambilan fitur dengan metode HOG dan LBP dan klasifikasi menggunakan SVM dapat digunakan untuk pendeteksian kepadatan di jalan. Dengan menerapkan ROI terhadap dataset dan membaginya menjadi sebuah *grid* yang berisi beberapa cell dengan ukuran tertentu, maka didapat hasil klasifikasi dengan nilai akurasi tertinggi sebesar 83% dan terendah sebesar 67%.

5.2 Saran

Saran untuk pengembangan sistem pendeteksi kepadatan jalan adalah ukuran *cell* yang bervariasi karena akan ada kasus hanya sebagian kecil kendaraan yang berada dalam 1 *cell* dan terjadi salah klasifikasi, ini akan berpengaruh dalam hasil akurasi yang akan didapat.