

BAB V

PENUTUP

5.1 Simpulan

Berdasarkan analisa dari beberapa pengujian yang diterangkan pada bab sebelumnya, kesimpulan yang didapatkan adalah :

1. Aplikasi ini dapat memprediksi koordinat 3D dari 2 kamera sekaligus melakukan tracking.
2. Aplikasi ini tidak menggunakan histogram warna sehingga tidak dapat mendeteksi warna pada marker, hanya tingkat kecerahan yang dapat dideteksi.
3. Tracking menggunakan epipolar geometri, dapat diterapkan juga pada robot arm.
4. Aplikasi ini menggunakan tampilan konsol, GUI dapat dikembangkan dengan QT open windows.

5.2 Saran

Hal yang perlu diperhatikan untuk mengembangkan sistem ini yaitu model tangan dapat menggunakan system real time (template matching) yang tentunya memiliki error tracking yang lebih besar atau bisa juga menggunakan model .bip dan .bvh yaitu format motion capture untuk software Animasi yang lebih canggih. Dalam hal ini lebih baik untuk di dapat diekspor menjadi .bip untuk digunakan lebih lanjut bukan hanya model tangan tapi model yang lain.