

## BAB V

### PENUTUP

#### 5.1 Kesimpulan

Dari hasil pembahasan diatas, maka dapat disimpulkan bahwa

1. Program aplikasi *gesture recognize* yang dirancang dapat melakukan pembacaan gerakan tangan sederhana dengan metode *Hidden Markov Model* menggunakan *Depth Sensor*.
2. Tercatat bahwa dengan mengaplikasikan metode *Hidden Markov Model*, sistem mampu melakukan pengenalan *gesture* dengan tingkat akurasi pengenalan sebesar 90.83%.
3. Kesalahan pembacaan *gesture* terjadi diakibatkan keterbatasan sistem. Pusat kuadran yang berada pada siku tangan kanan sering menyebabkan pengguna kesulitan untuk memposisikan tangan kanannya bergerak pada kuadran ketiga.

#### 5.2 Saran

Saran untuk perancangan aplikasi ini adalah untuk pengembangan lebih lanjut dapat digunakan *gesture recognize* untuk pengenalan Bahasa Indonesia.

Selain itu perancangan aplikasi ini dapat dikembangkan menjadi *controller* untuk robot.