

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.