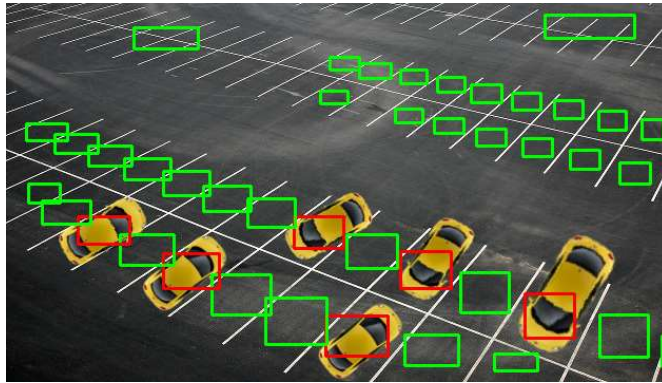


III. 2. Simulasi

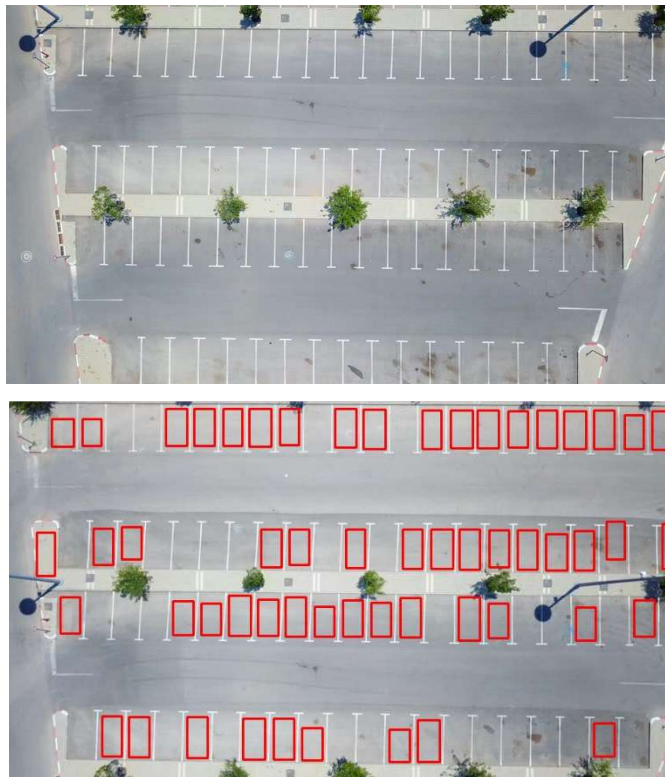


Simulasi pertama dilakukan pada gambar animasi yang dibuat se-ideal mungkin. Hal ini karena gambar yang dibuat tidak memiliki derau yang banyak dan mempunyai bentuk yang beraturan. Sehingga pendeteksi garis tepi tempat parkir memiliki akurasi yang tinggi dan tidak memperhitungkan banyak variabel.





Simulasi kedua dilakukan pada gambar yang didapat dari internet. Gambar dari internet memiliki derau yang cukup banyak dan cahaya yang beragam pada setiap piksel citra. Selain itu, citra yang diolah memiliki tingkat kemiringan 24° . Sehingga hasil yang didapat kurang optimal karena daerah yang di bandingkan mengecil. Namun dengan mendeteksi lebih dari 10 slot, dapat dikatakan bahwa sistem cukup memenuhi apa yang diharapkan.



Dari simulasi ketiga dilakukan pada gambar yang diambil dari internet dengan pandangan jauh dari atas. Sehingga tingkat kemiringannya mendekati 0° dan memiliki pandangan yang luas. Dari gambar di atas dapat dilihat bahwa 50 dari 85 slot parkir berhasil dideteksi. keberhasilan dapat melebihi 50 apabila dengan *tuning* variabel yang optimal.