

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Setelah dilakukan analisis dan menguji pada deteksi pengelasan robot *welding arc* menggunakan Yolo V5, Penulis mendapatkan kesimpulan antara lain:

1. Penelitian ini berhasil membuat model deteksi *defect hole* dan *porosity* menggunakan algoritma CNN dengan arsitektur Yolo V5.
2. Pada *hyper parameter* yang di hasilkan dari *train* data menunjukan akurasi sebesar 0,97 dengan komposisi 100 *epoch* dan 16 *batch size*.

5.2 Saran

Berdasarkan kesimpulan di atas pada pengujian deteksi *defect* pengelasan robot *welding Arc* menggunakan Yolo V5 maka saran penulis kepada pembaca dan pengguna yang akan menggunakan hasil penelitian ini sebagai referensi sebaiknya lebih teliti pada pengerjaan model serta jika ingin menggunakan Yolo maka sebaiknya menggunakan versi terbaru guna memudahkan di kemudian hari.