

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan hasil pengujian, Plane Detection menunjukkan performa visualisasi yang lebih baik dibandingkan SLAM dengan nilai keseluruhan 83,4%, sedangkan SLAM memperoleh 69,4%. Keunggulan Plane Detection terlihat pada aspek akurasi penempatan dan konsistensi tampilan karena menggunakan bidang datar sebagai acuan objek virtual. Namun, pada aspek stabilitas, kedua metode menunjukkan hasil yang relatif seimbang. Pengujian dilakukan pada kondisi pencahayaan terkontrol sekitar 150 lux dengan variasi jarak dan sudut kamera.

5.2 Saran

Berdasarkan penelitian yang telah dilakukan, pengembangan selanjutnya disarankan untuk menambahkan variasi kondisi pengujian, seperti pencahayaan, tekstur permukaan, dan jenis ruangan. Selain itu, penelitian berikutnya dapat menggunakan metrik kuantitatif seperti error posisi atau drift objek agar hasil pengujian lebih objektif, serta menguji aplikasi pada perangkat yang berbeda untuk mengetahui konsistensi performa sistem.