

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN.....	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS.....	ii
ABSTRAK.....	iii
ABSTRACT.....	iv
KATA PENGANTAR.....	v
DAFTAR ISI.....	vii
DAFTAR GAMBAR.....	ix
DAFTAR TABEL.....	xi
DAFTAR ISTILAH.....	xii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Rumusan Masalah.....	2
1.3 Tujuan.....	2
1.4 Batasan Masalah.....	2
1.5 Metodologi Penelitian.....	3
1.6 Sistematika Penulisan.....	4
BAB II KAJIAN PUSTAKA.....	6
2.1 Perangkat Kinect.....	6
2.1.1 Kamera Warna.....	7
2.1.2 Sensor Kedalaman.....	9
2.1.3 <i>Tilt Motor</i>	10
2.1.4 Rangkaian Mikrofon.....	10
2.1.5 <i>Human Skeleton Tracking</i>	11
2.2 <i>Support Vector Machine</i>	14
2.3 Arduino UNO R3.....	18
BAB III PERANCANGAN SISTEM.....	19
3.1 Gambaran Umum Sistem.....	19
3.2 Perancangan Sistem.....	21
3.2.1 Diagram Alir Sistem.....	21
3.2.2 Penentuan Sistem.....	24
3.2.3 Perancangan Antarmuka.....	26
3.3 Perancangan Perangkat.....	29
3.4 Akurasi Sistem.....	32

3.5 Skenario Pengujian.....	32
3.5.1 Akurasi Sistem Terhadap Jarak.....	32
3.5.2 Perbandingan Data Latih.....	32
3.5.3 Nilai Variabel pada Metode SVM.....	33
BAB IV IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN.....	34
4.1 Implementasi Sistem.....	34
4.2 Kebutuhan Perangkat.....	34
4.2.1 Kebutuhan Perangkat Keras.....	34
4.2.2 Kebutuhan Perangkat Lunak.....	35
4.3 Implementasi Perangkat.....	35
4.4 Implementasi Antarmuka.....	37
4.5 Skenario Pengujian dan Analisis.....	39
4.6 Skenario Pengujian 1.....	39
4.7 Skenario Pengujian 2.....	43
4.8 Skenario Pengujian 3.....	47
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....	50
5.1 Kesimpulan.....	50
5.2 Saran.....	50
DAFTAR PUSTAKA.....	52
LAMPIRAN.....	53