

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1 Ilustrasi Computer Vision [4]	6
Gambar 2. 2 Contoh CNN dengan banyak lapisan [6]	7
Gambar 2. 3 Fungsi Aktivasi Rectified Linear Unit (ReLU)	7
Gambar 2. 4 Operasi Fungsi Aktivasi ReLU	7
Gambar 2. 5 Contoh output Softmax	8
Gambar 2. 6 Operasi pada Konvolusi	9
Gambar 2. 7 Operasi pada Max Pooling	9
Gambar 2. 8 Fully Connected Layer	10
Gambar 2. 9 Arsitektur Mobilenet	11
Gambar 2. 10 Raspberry Pi 3B	12
Gambar 3. 1 Flowchart umum perancangan	15
Gambar 3. 2 Flowchart Deteksi Objek	16
Gambar 3. 3 Flowchart Pengambilan Gambar Deteksi	17
Gambar 3. 4 Flowchart Pengiriman Hasil Deteksi	17
Gambar 3. 5 Raspberry Pi 3 Model B	18
Gambar 3. 6 Modul Kamera 5MP	18
Gambar 3. 7 Modul GPS Neo 6M	19
Gambar 4. 1 Skenario Pengujian	20
Gambar 4. 2 Pemasangan alat pada drone	21
Gambar 4. 3 Drone saat terbang ke udara	22
Gambar 4. 4 Lokasi Pengujian	23
Gambar 4. 5 File gambar yang diterima server	23
Gambar 4. 6 File gps yang diterima server	23
Gambar 4. 7 Data informasi pada terminal saat sistem mendeteksi objek .	24
Gambar 4. 8 Grafik keakurasian Deteksi berdasarkan jarak sistem terhadap permukaan tanah	31
Gambar 4. 9 Hasil gambar dari kamera pada pengujian malam hari	32
Gambar 4. 10 Grafik Keakurasian Deteksi terhadap Learning Rate	33
Gambar 4. 11 Grafik Keakurasian Deteksi terhadap Epoch	35

Gambar 4. 12 Grafik Pengujian Bagian Tubuh Manusia terhadap Akurasi Deteksi	38
Gambar 4. 13 Grafik keakurasian deteksi berdasarkan jarak drone terhadap permukaan tanah	42
Gambar 4. 14 Grafik keakurasian deteksi berdasarkan kecepatan drone ...	42