

## DAFTAR ISI

<b>LEMBAR PENGESAHAN .....</b>	i
<b>LEMBAR ORISINALITAS.....</b>	ii
<b>ABSTRAK .....</b>	iii
<b>ABSTRACT .....</b>	iv
<b>KATA PENGANTAR .....</b>	v
<b>UCAPAN TERIMA KASIH.....</b>	vi
<b>DAFTAR ISI.....</b>	viii
<b>DAFTAR GAMBAR.....</b>	x
<b>DAFTAR TABEL.....</b>	xi
<b>BAB I PENDAHULUAN.....</b>	1
1.1. <b>Latar Belakang.....</b>	1
1.2. <b>Rumusan Masalah .....</b>	2
1.3. <b>Tujuan dan Manfaat .....</b>	3
1.4. <b>Batasan Masalah .....</b>	3
1.5. <b>Metode Penelitian.....</b>	3
1.6. <b>Jadwal Pelaksanaan.....</b>	4
<b>BAB II KAJIAN PUSTAKA.....</b>	5
2.1. <b>Studi Literatur .....</b>	5
2.2. <b>Human Activity Recognition (HAR) .....</b>	6
2.3. <b>Long Short-Term Memory (LSTM).....</b>	7
2.4. <b>Synthetic Minority Oversampling Technique (SMOTE) .....</b>	8
<b>BAB III PERANCANGAN SISTEM .....</b>	9
3.1. <b>Desain Perancangan Sistem .....</b>	9
3.2. <b>Sensor Akselerometer untuk Mengukur Posisi Bersepeda.....</b>	9
3.3. <b>LSTM dan SMOTE untuk Dataset HAR yang Tidak Seimbang .....</b>	10
3.4. <b>Formula Karvonen yang Dimodifikasi dan Aplikasi Mobile untuk     Pemantauan Posisi Bersepeda.....</b>	11
<b>BAB IV HASIL DAN DISKUSI.....</b>	15
4.1. <b>Hasil .....</b>	15
4.1.1. <b>Analisis Dataset dan Kondisi Ketidakseimbangan .....</b>	15
4.1.2. <b>Evaluasi Kinerja Model Klasifikasi HAR.....</b>	16

4.1.3.	Evaluasi Kinerja Metode Penanganan Ketidakseimbangan.....	17
4.1.4.	Hasil Perancangan Aplikasi .....	18
4.2.	Diskusi.....	19
	<b>BAB V PENUTUP.....</b>	<b>20</b>
5.1.	Kesimpulan.....	20
5.2.	Saran .....	20
	<b>DAFTAR PUSTAKA .....</b>	<b>21</b>