

Daftar Gambar

Gambar 1 : Contoh hasil anotasi pada citra dataset NOD-Nikon[10]	12
Gambar 2 : Linimasa Perkembangan Model Computer Vision[9]	13
Gambar 3 : Arsitektur dari Detection Transformer[3]	14
Gambar 4 : Gambaran mengenai proses yang dilakukan DETR untuk mendeteksi objek pada gambar.	16
Gambar 5 : Rancangan Proses Pengerjaan	17
Gambar 6 : Contoh citra dari dataset NOD [10]	18
Gambar 7 : Contoh citra hasil augmentation	17
Gambar 8 : Perbandingan bounding box antara hasil prediksi dengan ground truth pada skenario ke-1. Warna merah untuk objek small, hijau untuk objek medium, dan biru untuk objek large.	23
Gambar 9 : Perbandingan bounding box antara hasil prediksi dengan ground truth pada skenario ke-2. Warna merah untuk objek small, hijau untuk objek medium, dan biru untuk objek large.	24
Gambar 10 : Perbandingan bounding box antara hasil prediksi dengan ground truth pada skenario ke-3. Warna merah untuk objek small, hijau untuk objek medium, dan biru untuk objek large.	26
Gambar 11 : Perbandingan bounding box antara hasil prediksi dengan ground truth pada skenario ke-4. Warna merah untuk objek small, hijau untuk objek medium, dan biru untuk objek large.	27