

Daftar Gambar

GAMBAR 2.1 PEMBULUH DARAH TELAPAK TANGAN [11]	15
GAMBAR 2.2 SISTEM BIOMETRIKA [11]	17
GAMBAR 2.5 TAHAPAN ICP [8]	21
GAMBAR 2.6 (A)TITIK LEMBAH EMPAT ARAH; (B) TITIK 8 ARAH; (C) TITIK 16 ARAH [6].....	24
GAMBAR 2.7 (A) MENENTUKAN TITIK – TITIK LEMBAH; (B) ROI TELAPAK TANGAN KANAN; (C) ROI TELAPAK TANGAN KIRI [6]	24
GAMBAR 3.1 CONTOH RANCANGAN SISTEM REGISTRASI	25
GAMBAR 3.2 CONTOH RANCANGAN SISTEM PENDETEKSIAN	26
GAMBAR 3.3 SISTEM PENYIMPANAN MODEL.....	27
GAMBAR 3.4 SISTEM PENCOCOKAN	27
GAMBAR 3.5 CONTOH GAMBAR CITRA.....	28
GAMBAR 3.6 FLOWCHART ROI CHVD	29
GAMBAR 3.7 PENCARIAN TITIK-TITIK DENGAN CHVD.....	30
GAMBAR 3.8 HASIL ROI CHVD.....	30
GAMBAR 3.9 FLOWCHART PREPROCESSING.....	31
GAMBAR 3.10 HASIL GAUSSIAN FILTER.....	32
GAMBAR 3.11 HASIL LAPLACIAN OF GAUSSIAN FILTER	33
GAMBAR 3.12 HASIL BINARISASI	33
GAMBAR 3.13 HASIL THINNING	34
GAMBAR 3.13 (KIRI) TITIK KE TITIK BERJARAK 5; (KANAN) TITIK KE TITIK BERJARAK 8.....	35
GAMBAR 3.14 (A) GARIS KETERHUBUNGAN; (B) SETELAH BEBERAPA ITERASI.....	35
GAMBAR 3.15 PADA GAMBAR KIRI DIANGGAP SEBAGAI TARGET, GAMBAR BAGIAN KANAN SEBAGAI INPUTAN (MODEL)	37
GAMBAR 3.16 TITIK WARNA BIRU SEBAGAI P, TITIK WARNA MERAH SEBAGAI Q	37
GAMBAR 3.17 (A) GARIS KETERHUBUNGAN; (B) SETELAH BEBERAPA ITERASI	38
GAMBAR 3.18 POSISI (0,0) BERADA DITENGAH GAMBAR	40
GAMBAR 3.19 PERUBAHAN POSISI TITIK	43
GAMBAR 3.15 ITERATIVE CLOSEST POINT	45
GAMBAR 4.1 HASIL ROTASI 10 DERAJAT	55
GAMBAR 4.2 KESALAHAN AKIBAT ROTASI	56
GAMBAR 4.3 PERBEDAAN KESALAHAN AKIBAT ROTASI KE KANAN DAN KE KIRI	57
GAMBAR 4.4 GRAFIK FAR DAN FRR	59
GAMBAR 4.5 KESALAHAN FRR	61
GAMBAR 4.6 KESALAHAN FAR	63