

## DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Contoh Pengambilan Pixel Citra .....	6
Gambar 2.2 Contoh Pengolahan Citra menghilangkan noise .....	7
Gambar 2.3 Visualisasi HOG <sup>[5]</sup> .....	8
Gambar 2.4 Skematik HOG <sup>[9]</sup> .....	8
Gambar 2.5 Proses SVM mencari hyperplane dari 2 class objek .....	9
Gambar 2.6 Proses terbentuk Hyperplane dari 2 class objek .....	10
Gambar 2.7 Raspberry pi 3 model B <sup>[6]</sup> .....	10
Gambar 2.8 pin GPIO Raspberry pi 3 model B <sup>[10]</sup> .....	11
Gambar 2.9 contoh letak longitude latitude <sup>[7]</sup> .....	12
Gambar 3.1 Flowchart umum perancangan .....	16
Gambar 3.2 Flowchart streaming video .....	17
Gambar 3.3 Flowchart Deteksi Objek .....	17
Gambar 3.4 Flowchart Pengambilan Gambar Deteksi .....	18
Gambar 3.5 Flowchart Pengiriman file .....	19
Gambar 3.6 Raspberry pi 3 Model B .....	20
Gambar 3.7 GPS Neo 6M .....	20
Gambar 4.1 Skenario Pengujian .....	22
Gambar 4.2 Pemasangan alat pada drone 1 .....	23
Gambar 4.3 Pemasangan alat pada drone 2 .....	24
Gambar 4.4 Pemasangan power sistem pada drone 1 .....	24
Gambar 4.6 drone saat terbang ke udara .....	25
Gambar 4.7 Lokasi pengujian .....	26
Gambar 4.8 file gambar yang diterima server .....	27
Gambar 4.9 file gps yang diterima server .....	27
Gambar 4.10 Data informasi terminal saat sistem mendeteksi objek .....	27
Gambar 4.11 Data informasi terminal saat lokasi sistem masih berada di tempat yang sama .....	28
Gambar 4.12 Indikator GPS saat mendapat data latitude longitude .....	28
Gambar 4.13 Tampilan pengaturan ketinggian drone .....	36
Gambar 4.14 Grafik keakurasian deteksi berdasarkan ketinggian .....	40
Gambar 4.15 Grafik keakurasian deteksi berdasarkan kecepatan .....	41