

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
ABSTRAK	iii
ABSTRACT	iv
KATA PENGANTAR	v
DAFTAR ISI	vii
DAFTAR GAMBAR	ix
DAFTAR TABEL	xi
DAFTAR ISTILAH	xii
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Rumusan Masalah.....	2
1.3 Tujuan.....	2
1.4 Batasan Masalah.....	2
1.5 Metodologi Penelitian.....	3
1.6 Sistematika Penulisan.....	4
BAB II KAJIAN PUSTAKA	6
2.1 Perangkat Kinect.....	6
2.1.1 Kamera Warna.....	7
2.1.2 Sensor Kedalaman.....	9
2.1.3 <i>Tilt</i> Motor.....	10
2.1.4 Rangkaian Mikrofon.....	10
2.1.5 <i>Human Skeleton Tracking</i>	11
2.2 <i>Support Vector Machine</i>	14
2.3 Arduino UNO R3.....	18
BAB III PERANCANGAN SISTEM	19
3.1 Gambaran Umum Sistem.....	19
3.2 Perancangan Sistem.....	21
3.2.1 Diagram Alir Sistem.....	21
3.2.2 Penentuan Sistem.....	24
3.2.3 Perancangan Antarmuka.....	26
3.3 Perancangan Perangkat.....	29
3.4 Akurasi Sistem.....	32

3.5 Skenario Pengujian.....	32
3.5.1 Akurasi Sistem Terhadap Jarak.....	32
3.5.2 Perbandingan Data Latih.....	32
3.5.3 Nilai Variabel pada Metode SVM.....	33
BAB IV IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN.....	34
4.1 Implementasi Sistem.....	34
4.2 Kebutuhan Perangkat.....	34
4.2.1 Kebutuhan Perangkat Keras.....	34
4.2.2 Kebutuhan Perangkat Lunak.....	35
4.3 Implementasi Perangkat.....	35
4.4 Implementasi Antarmuka.....	37
4.5 Skenario Pengujian dan Analisis.....	39
4.6 Skenario Pengujian 1.....	39
4.7 Skenario Pengujian 2.....	43
4.8 Skenario Pengujian 3.....	47
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....	50
5.1 Kesimpulan.....	50
5.2 Saran.....	50
DAFTAR PUSTAKA.....	52
LAMPIRAN.....	53