

## DAFTAR ISI

<b>LEMBAR PENGESAHAN .....</b>	<b>i</b>
<b>LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS .....</b>	<b>ii</b>
<b>ABSTRAK .....</b>	<b>iii</b>
<b>ABSTRACT .....</b>	<b>iv</b>
<b>KATA PENGANTAR .....</b>	<b>v</b>
<b>UCAPAN TERIMA KASIH .....</b>	<b>vi</b>
<b>DAFTAR ISI .....</b>	<b>vii</b>
<b>DAFTAR GAMBAR .....</b>	<b>ix</b>
<b>DAFTAR ISTILAH .....</b>	<b>x</b>
<b>DAFTAR SINGKATAN .....</b>	<b>xi</b>
<b>BAB I PENDAHULUAN .....</b>	<b>1</b>
1.1    Latar Belakang Masalah .....	1
1.2    Rumusan Masalah .....	2
1.3    Tujuan dan Manfaat .....	3
1.4    Batasan Masalah .....	3
1.5    Metode Penelitian .....	3
<b>BAB II KONSEP DASAR .....</b>	<b>5</b>
2.1    Sidik Jari.....	5
2.2    Sidik Jari Tipe <i>Loop</i> .....	5
2.2.1 <i>Radial Loop</i> .....	5
2.2.2 <i>Ulnar Loop</i> .....	6
2.5    Pemrosesan Citra Digital .....	6

2.6	MATLAB .....	7
2.8	Perumusan Sidik Jari .....	7
2.10	<i>Euclidean Distance</i> .....	7
2.11	Filter <i>Gaussian</i> .....	8
2.13	<i>Local orientation estimation</i> .....	9
2.15	<i>Poincaré Index</i> .....	9
<b>BAB III PERANCANGAN SISTEM .....</b>		<b>11</b>
3.1	Diagram Blok <i>Prototype</i> Sistem .....	11
3.1.1	<i>Input</i> Gambar .....	12
3.1.2	<i>Pre-processing</i> .....	13
3.1.2.1	Filter <i>Gaussian</i> .....	13
3.1.2.2	Binerisasi .....	14
3.1.2.3	<i>Spot Removal</i> .....	14
3.1.2.4	<i>Local orientation estimation</i> .....	15
3.1.3	Penentuan Titik <i>core</i> dan <i>delta</i> .....	16
3.1.4	Perhitungan Jarak .....	18
3.1.5	Perumusan Sidik Jari .....	18
3.2	Pengukuran Performansi Kinerja Sistem .....	19
<b>BAB IV HASIL DAN ANALISIS .....</b>		<b>20</b>
4.1	Spesifikasi Sistem .....	20
4.1.1	Perangkat Keras .....	20
4.1.2	Perangkat Lunak .....	20
4.2	Pengujian Sistem .....	21
4.2.1	Skenario Pengujian .....	21
4.2.2	Tampilan Antarmuka Sistem .....	21
4.2.3	Hasil Pengujian Perumusan Sidik Jari .....	22
<b>BAB V KESIMPULAN DAN SARAN .....</b>		<b>24</b>
5.1	Kesimpulan .....	24
5.2	Saran .....	24
<b>DAFTAR PUSTAKA .....</b>		<b>25</b>
<b>DAFTAR LAMPIRAN .....</b>		<b>26</b>