

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
ABSTRAK	iii
<i>ABSTRACT</i>	iv
KATA PENGANTAR	v
UCAPAN TERIMA KASIH.....	vi
DAFTAR ISI.....	vii
DAFTAR GAMBAR	ix
DAFTAR TABEL.....	x
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang Masalah	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Tujuan.....	2
1.4 Batasan Masalah.....	2
1.5 Sistematika Penulisan.....	3
BAB II LANDASAN TEORI	4
2.1 <i>Advanced Driver Assistance System (ADAS)</i>	4
2.2 <i>Image Processing</i>	4
2.3 <i>Speeded Up Robust Features (SURF)</i>	5
2.4 <i>Fast Library for Approximate Nearest Neighbors (FLANN)</i>	7
2.5 Rambu Lalu Lintas	8
2.6 Raspberry Pi 4 model B.....	9
2.5.1 Raspberry Pi OS	10
2.7 Raspberry Pi Camera Rev 1.3	10
2.8 Python.....	10
2.9 OpenCV	11
BAB III PERANCANGAN SISTEM	13

3.1	Desain Sistem	13
3.1.1	Diagram Blok	14
3.1.2	Fungsi dan Fitur	15
3.2	Desain Perangkat Keras.....	16
3.2.1	Spesifikasi komponen	16
3.2.2	Perakitan Komponen.....	17
3.3	Perancangan Perangkat Lunak	18
3.3.1	Instalasi Python dan OpenCV	18
3.3.2	Pemrograman Perangkat Lunak	18
3.4	Perancangan Eksperimen	21
3.4.1	Pengambilan Video	21
3.4.2	Penentuan Parameter.....	21
	BAB IV PENGUJIAN SISTEM DAN ANALISIS	23
4.1	Skenario Pengujian.....	23
4.1.1	Skenario Pengujian Akurasi dan FPS	23
4.2	Hasil Pengujian dan Analisa.....	27
4.2.1	Hasil Pengujian FPS dan Akurasi Pada Hessian Threshold 350....	27
4.2.2	Analisa Pengujian FPS dan Akurasi Hessian Threshold 350.....	28
4.2.3	Hasil Pengujian FPS dan Akurasi Hessian Threshold 500	29
4.2.4	Analisis Pengujian FPS dan Akurasi Hessian Threshold 500.....	30
4.2.5	Hasil Pengujian FPS dan Akurasi Hessian Threshold 750	30
4.2.6	Analisis Pengujian FPS dan Akurasi Hessian Threshold 750.....	31
4.2.7	Hasil Pengujian Hessian Threshold	32
4.2.8	Analisa Hasil Pengujian Akurasi dan FPS Hessian Threshold	33
	BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....	36
5.1	Kesimpulan.....	36
5.2	Saran	37
	DAFTAR PUSTAKA	38
	LAMPIRAN-A.....	40
	LAMPIRAN-B	45