

## DAFTAR GAMBAR

<b>Gambar 2.1.</b> Gambaran Sistem <i>Filter</i> Adaptif .....	6
<b>Gambar 2.2.</b> <i>Schematis Measurements pada Compressive Sensing Framework</i> .....	10
<b>Gambar 2.3.</b> $\ell_1$ Solusi <i>Minimum Norm</i> dan $\ell_2$ Bukan Solusi <i>Minimum Norm</i> ..	11
<b>Gambar 2.4.</b> Ilustrasi Basis dan $y$ .....	12
<b>Gambar 2.5.</b> <i>Interpretation Residue</i> .....	12
<b>Gambar 3.1.</b> Gambaran Sistem Skenario 1 .....	17
<b>Gambar 3.2.</b> Gambaran Sistem Skenario 2 .....	18
<b>Gambar 3.3.</b> Gambaran Sistem Skenario 3 .....	18
<b>Gambar 3.4.</b> Diagram Alir Proses Akuisisi .....	19
<b>Gambar 3.5.</b> Diagram Alir Proses Rekonstruksi .....	20
<b>Gambar 3.6.</b> Diagram Alir Proses <i>Denoising</i> .....	21
<b>Gambar 4.1.</b> Grafik Pengaruh <i>Orde Filter</i> Terhadap SNR2.....	24
<b>Gambar 4.2.</b> Grafik Pengaruh <i>Orde Filter</i> Terhadap <i>Weight Filter</i> .....	25
<b>Gambar 4.3.</b> Grafik Perbandingan Pengaruh Parameter $N$ terhadap SNR1 dan SNR2 .....	26
<b>Gambar 4.4.</b> Grafik Pengaruh Parameter $N$ Terhadap <i>Weight Filter</i> .....	27
<b>Gambar 4.5.</b> Grafik Pengaruh Koefisien Kecepatan <i>Filter</i> terhadap SNR2.....	29
<b>Gambar 4.6.</b> Grafik Pengaruh Koefisien Kecepatan <i>Filter</i> Terhadap <i>Weight Filter</i> .....	29
<b>Gambar 4.7.</b> Konvergensi pada Kondisi $\mu = 0,001$ .....	30
<b>Gambar 4.8.</b> Konvergensi pada Kondisi $\mu = 0,005$ .....	30
<b>Gambar 4.9.</b> Grafik Pengaruh Parameter $M$ terhadap SNR2.....	32
<b>Gambar 4.10.</b> Grafik Perbandingan Pengaruh Parameter $L$ terhadap SNR1 dan SNR2 .....	34
<b>Gambar 4.11.</b> Grafik Pengaruh <i>Orde Filter</i> Terhadap SNR2 dan SNR3 .....	35
<b>Gambar 4.12.</b> Grafik Pengaruh Parameter $N$ Terhadap SNR2 dan SNR3.....	36
<b>Gambar 4.13.</b> Grafik Pengaruh Koefisien Kecepatan <i>Filter</i> Terhadap SNR2 dan SNR3 .....	36

<b>Gambar 4.14.</b> Kondisi <i>Weight Filter</i> pada Kondisi <i>Noise</i> Tidak dilakukan Proses <i>Filter</i> dengan $\mu = 0,005$ .....	38
<b>Gambar 4.15.</b> Kondisi <i>Weight Filter</i> pada Kondisi <i>Noise</i> Tidak dilakukan Proses <i>Filter</i> dengan $\mu = 0,008$ .....	38
<b>Gambar 4.16.</b> Kondisi <i>Weight Filter</i> pada Kondisi <i>Noise</i> Tidak dilakukan Proses <i>Filter</i> dengan $\mu = 0,02$ .....	39
<b>Gambar 4.17.</b> Kondisi <i>Weight Filter</i> pada Kondisi <i>Noise</i> dilakukan Proses <i>Filter</i> dengan $\mu = 0,005$ .....	38