

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Ilustrasi LiDAR <i>Autonomous Driving</i> [8]	6
Gambar 2.2 Arsitektur CNN [10]	8
Gambar 2.3 Hasil dari <i>Convolution Layer</i> [10]	9
Gambar 2.4 Konvolusi Tanpa <i>Padding</i> dan <i>Stride</i> 1	9
Gambar 2.5 Konvolusi dengan <i>Zero Padding</i> dan <i>Stride</i> 1	10
Gambar 2.6 <i>Max</i> dan <i>Average Pooling Filter</i> 2×2 dan <i>Stride</i> 2 [11]	10
Gambar 2.7 Ilustrasi <i>Fully-Connected Layer</i> [11]	11
Gambar 2.8 <i>Residual Blocks</i> [12]	12
Gambar 2.9 <i>Bounding Box Regression</i> [13]	12
Gambar 2.10 IoU [13]	13
Gambar 3.1 Alur Kerja Sistem	15
Gambar 3.2 Ilustrasi 3D <i>Point Cloud</i> [7]	16
Gambar 3.3 <i>Point Cloud Pre-processing</i>	17
Gambar 3.4 RGB-Map	18
Gambar 3.5 Ekspansi	20
Gambar 3.6 Interpolasi	20
Gambar 3.7 Interpolasi <i>Nearest</i>	22
Gambar 3.8 3D <i>Bounding Box</i> [2]	23
Gambar 4.1 Perbandingan Parameter <i>Precision</i>	32
Gambar 4.2 Perbandingan Parameter <i>Recall</i>	34
Gambar 4.3 Perbandingan Parameter <i>F1-Score</i>	35
Gambar 4.4 Perbandingan Parameter <i>Average Precision</i>	36
Gambar 4.5 Nilai mAP untuk Setiap <i>Upsample</i>	37