

## DAFTAR ISI

<b>LEMBAR PENGESAHAN.....</b>	<b>i</b>
<b>LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS .....</b>	<b>ii</b>
<b>IDENTITAS BUKU .....</b>	<b>iii</b>
<b>ABSTRAK .....</b>	<b>iv</b>
<b>ABSTRACT .....</b>	<b>v</b>
<b>KATA PENGANTAR.....</b>	<b>vi</b>
<b>UCAPAN TERIMAKASIH.....</b>	<b>vii</b>
<b>DAFTAR ISI.....</b>	<b>viii</b>
<b>DAFTAR GAMBAR .....</b>	<b>x</b>
<b>DAFTAR TABEL.....</b>	<b>xi</b>
<b>DAFTAR ISTILAH .....</b>	<b>xii</b>
<b>DAFTAR SINGKATAN .....</b>	<b>xiii</b>
<b>BAB I PENDAHULUAN.....</b>	<b>14</b>
1.1 Latar Belakang .....	14
1.2 Tujuan dan Manfaat .....	15
1.3 Rumusan Masalah .....	15
1.4 Batasan Masalah .....	16
1.5 Metodologi.....	16
1.6 Sistematika Penulisan .....	17
<b>BAB II DASAR TEORI .....</b>	<b>18</b>
2.1 <i>Computer Vision</i> .....	18
2.2 Helm.....	18
2.3 Artificial Intelligence (AI) .....	19
2.4 You Only Look Once (YOLO Tiny3) .....	19
2.5 OpenCV .....	20
2.6 Google Collaboratory.....	21
2.7 Roboflow .....	21
2.8 Image Processing .....	22
2.9 Deteksi objek .....	22
<b>BAB III PERENCANAAN .....</b>	<b>23</b>
3.1 Deskripsi Proyek Akhir.....	23

3.2	Analisi Kebutuhan Sistem.....	26
3.3	Implementasi Yolo Tiny 3 .....	27
<b>BAB IV HASIL DAN ANALISIS .....</b>		<b>32</b>
4.1	Pengujian Tingkat Akurasi.....	32
4.1.1	Skenario 1 .....	32
4.1.2	Skenario 2 .....	33
4.1.3	Skenario 3 .....	33
4.2	Pengujian Tingkat Presisi .....	34
4.3	Pengujian Deteksi Helm Pengendara Motor Pada Skenario 2.....	36
4.4	Pengujian Deteksi Helm Pengendara Motor Pada Skenario 3.....	37
4.5	Analisa .....	38
<b>BAB V KESIMPULAN DAN SARAN .....</b>		<b>39</b>
5.1	Kesimpulan .....	39
5.2	Saran .....	39
<b>DAFTAR PUSTAKA .....</b>		<b>40</b>
<b>LAMPIRAN A .....</b>		<b>43</b>
<b>LAMPIRAN B .....</b>		<b>51</b>
<b>LAMPIRAN C .....</b>		<b>59</b>
<b>LAMPIRAN D .....</b>		<b>63</b>
<b>LAMPIRAN E .....</b>		<b>64</b>