

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1. Object Detection dengan label [4].	16
Gambar 2.2. Arsitektur CNN.	17
Gambar 2.3. Ilustrasi padding.	19
Gambar 2.4. Ilustrasi matriks zero padding.	19
Gambar 2.5. Ilustrasi Max Pooling.	20
Gambar 2.6. Ilustrasi Average Pooling.	20
Gambar 2.7. Perbandingan peerformansi antara 5 model YOLOv5 [22].	21
Gambar 2.8. Struktur jaringan YOLOv5.	23
Gambar 2.9. Ilustrasi dropout.	24
Gambar 2.10. (a) Jaringan standar, (b) Jaringan Dropout.	25
Gambar 2.11. Ilustrasi Precision dan Recall	26
Gambar 2.12. Ilustrasi Intersection over Union.	27
Gambar 2.13. Ilustrasi Intersection over Union pada objek	27
Gambar 2.14. Cara kerja Quadcopter.	28
Gambar 3.1. Diagram alir sistem.	29
Gambar 3.2. Diagram alir persiapan data.	30
Gambar 3.3. Hasil pengenalan rambu.	32
Gambar 3.4. Diagram alir implementasi pada alat.	34
Gambar 4. 1. Perbandingan nilai mAP.	38
Gambar 4.2. Keadaan ruangan pengujian di pagi hari.	40
Gambar 4.3. Grafik rata-rata confidence score skenario 1	42
Gambar 4.4. Keadaan ruangan pengujian di siang hari.	43
Gambar 4.5. Grafik rata-rata confidence score skenario 2	45
Gambar 4.6. Keadaan ruangan pengujian di sore menjelang malam hari.	46
Gambar 4.7. Grafik rata-rata confidence score skenario 3	48
Gambar 4.8. Visualisasi grafik loss (a) YOLOv5 Orisinil dan (b) YOLOv5 + dropout 10% ...	50
Gambar 4.9. Visualisasi grafik loss (a) YOLOv5 + dropout 20% dan (b) YOLOv5 + dropout 30%	51