

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Contoh Visualisasi Deteksi Objek untuk <i>Autonomous Driving</i> [5] ..	5
Gambar 2.2 Ilustrasi Penggunaan Laser <i>Velodyne</i> (HDL64) dan LiDar [6], [7]	6
Gambar 2.3 Transformasi 3D <i>Point Cloud</i> Menjadi <i>RGB-maps</i> [8]	7
Gambar 2.4 Arsitektur CNN.....	8
Gambar 2.5 Konvolusi dengan <i>Zero Padding</i> dan Tanpa <i>Padding</i>	9
Gambar 2.6 Contoh <i>Max Pooling</i> dan <i>Average Pooling</i>	10
Gambar 2.7 Arsitektur YOLOv4	11
Gambar 2.8 <i>cfg file</i> Complex YOLOv4	13
Gambar 3.1 Diagram Alir Sistem	15
Gambar 3.2 <i>RGB-maps</i>	16
Gambar 3.3 Alur <i>Training</i> Skema Pengujian pada Google Colab Pro	17
Gambar 3.4 Proses Konvolusi Complex YOLOv4 Orisinal	20
Gambar 3.5 Proses Konvolusi Skema I s.d III	20
Gambar 3.6 Proses Konvolusi Skema IV s.d VI	21
Gambar 3.7 <i>Confusion Matrix</i>	22
Gambar 4.1 Grafik Hasil mAP Model Orisinal	27
Gambar 4.2 Grafik Hasil Modifikasi pada Konfigurasi <i>Network Size</i>	28
Gambar 4.3 Grafik Hasil <i>Precision</i> pada Model Orisinal dan Skema I s.d VI ..	29
Gambar 4.4 Hasil <i>Recall</i> pada Model Orisinal dan Skema I s.d VI	31
Gambar 4.5 Hasil AP pada Model Orisinal dan Skema I s.d VI	32
Gambar 4.6 Hasil <i>F1 Score</i> pada Model Orisinal dan Skema I s.d VI.....	34