

KATA PENGANTAR

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ

Assalammu'alaikum warahmatullahi wabarakatuh

Puji syukur atas kehadiran Allah SWT yang telah memberikan karunia dan hidayah-Nya sehingga Tugas Akhir yang berjudul “Perancangan dan Implementasi Sistem Anti Tabrakan: Sistem Pendeteksi Mobil dan Pergerakan Mobil pada Siang Hari” dapat penulis selesaikan. Tugas Akhir ini disusun sebagai persyaratan untuk menyelesaikan studi penulis pada Program Studi S1 Sistem Komputer Fakultas Elektro Universitas Telkom.

Penulis menyadari masih banyak kesalahan dalam Tugas Akhir ini penulis memohon maaf, semua ini semata dikarenakan kekurangan penulis sendiri. Kritik dan saran yang membangun sangat penulis butuhkan untuk kesempurnaan Tugas Akhir ini.

Dengan segala kerendahan hati, penulis berharap semoga Tugas Akhir yang telah dibuat ini dapat bermanfaat bagi pembaca dan penulis pada khususnya, serta bagi masyarakat pada umumnya.

Terima Kasih.

Wassalammu'alaikum warahmatullahi wabarakatuh

Bandung, Januari 2015

Penulis

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
TUGAS AKHIR	ii
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	iii
ABSTRACT	iv
ABSTRAK	v
KATA PENGANTAR.....	vi
UCAPAN TERIMA KASIH	vii
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR.....	xi
DAFTAR TABEL	xii
DAFTAR LAMPIRAN	xiii
DAFTAR SINGKATAN.....	xiv
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Perumusan Masalah	2
1.3 Tujuan	2
1.4 Batasan.....	3
1.5 Metodologi penyelesaian masalah	3
1.6 Sistematika Penulisan TA	4
BAB II LANDASAN TEORI	6
2.1 Pengertian Citra dan Citra Digital ^{[4][7]}	6
2.2 Jenis Citra ^[7]	7
2.2.1 Citra Biner	8
2.2.2 Citra Grayscale	8

2.2.3	Citra Warna 8 bit	8
2.2.4	Citra Warna 16 Bit.....	8
2.2.5	Citra Warna 24 Bit.....	8
2.3	Pembentukan Citra Digital ^[7]	9
2.3.1	Akuisisi Citra	9
2.3.2	Sampling	9
2.3.3	Kuantisasi	9
2.4	Pengolahan Citra dan Pengenalan Pola.....	9
2.4.1	Pengolahan Citra ^[4]	9
2.4.2	Pengenalan Pola ^{[4][7]}	10
2.5	Computer Vision ^[3]	12
2.6	Algoritma Viola-Jones ^[8]	13
2.7	Deteksi Tepi Canny ^[2]	13
2.8	Emgu CV ^[10]	14
BAB III PERANCANGAN SISTEM		15
3.1	Gambaran Umum Sistem.....	15
3.2	Pengolahan Citra.....	17
3.2.1	Inisialisasi Kamera.....	17
3.2.2	Akuisisi Citra	17
3.2.3	Preposes	17
3.2.3.1	Grayscale ^[8]	18
3.2.3.2	Cutting/Cropping	19
3.2.4	Detektor DetectHaarCascade() ^[5]	20
3.2.4.1	Deteksi dengan Metode Haar Classifier ^[5]	20
3.2.4.2	Scale Increase Rate	21
3.2.4.3	Minimum Neighbors Threshold.....	21

3.2.4.4	Canny Pruning Flag	22
3.2.4.5	Minimum Detection Scale	22
3.2.5	Counting	23
3.3	Deteksi Gerakan.....	23
3.4	Menentukan Jarak Aman	25
BAB IV	PENGUJIAN DAN ANALISIS	29
4.1	Spesifikasi Sistem	29
4.1.1	Perangkat Keras (<i>hardware</i>).....	29
4.1.2	Perangkat Lunak (<i>software</i>).....	29
4.2	Pengujian Sistem.....	29
4.3	Skenario Pengujian Sistem	30
4.4	Hasil Pengujian Sistem	31
4.4.1	Pengujian terhadap Jumlah Kendaraan di Area Tidak Aman Kendaraan	31
4.4.2	Pengujian terhadap Keakuratan Garis Area Aman	38
BAB V	KESIMPULAN DAN SARAN	45
5.1	Kesimpulan	45
5.2	Saran	45
DAFTAR PUSTAKA	xv
LAMPIRAN	xvi