

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1. Algoritma Pendeteksian	6
Gambar 3.2. Blok diagram gambaran umum sistem.....	10
Gambar 3.3. Posisi pemasangan kamera. a) Tampak dalam, b) Tampak depan...	11
Gambar3.4. Posisi kemiringan kamera	11
Gambar 3.5. Dimulai dari sebelah kiri, a) peta lokasi, b) area 30 km/j, c) area 50 & 80 km/j	12
Gambar 3.6. Posisi pemasangan kamera. a) Tampak dalam, b) Tampak samping	12
Gambar 3.7. Posisi kemiringan kamera	13
Gambar 3.8. Hasil pengambilan data uji	13
Gambar 3.9. Pengukuran panjang garis dan jarak antar garis.....	13
Gambar 3.10. Diagram alur sistem pendeteksian.....	14
Gambar 3.11. Ilustrasi garis yang terdeteksi.....	15
Gambar 3.12. Diagram alur proses modifikasi algoritma pendeteksian	15
Gambar 3.13. Rancangan awal modifikasi algoritma pendeteksian	16
Gambar 3.14. Rancangan proses ROI. a) Simpul, b) Penerapan ROI	16
Gambar 3.15. Ilustrasi permasalahan dan solusi perhitungan.....	18
Gambar 3.16. Antarmuka halaman awal.....	18
Gambar 3.17. Tampilan antarmuka aplikasi	20
Gambar 4.1. Perbandingan hasil pendeteksian antar operator	33
Gambar 4.2. Hasil deteksi tepi frame ke-5 dan voting transformasi hough.....	34
Gambar 4.3. Ruang hough (hough space).....	35
Gambar 4.4. Koordinat garis hasil transformasi hough	35
Gambar 4.5. Perbandingan waktu komputasi	36
Gambar 4.6. Perbandingan operator.....	51
Gambar 4.7. Perbandingan hasil pendeteksian	52
Gambar 4.8. Perbandingan hasil pendeteksian	53
Gambar 4.9. Perbandingan waktu eksekusi	54
Gambar 4.10. Perbandingan akurasi operator pada resolusi 180p & 450p.....	60
Gambar 4.11. Perbandingan hasil ekstraksi tepi pada resolusi 320x180 piksel ...	61
Gambar 4.12. Perbandingan waktu komputasi pada resolusi	61