

DAFTAR TABEL

Tabel II- 1. <i>Hyperparameter</i> pada <i>convolutional layer</i>	11
Tabel III- 1. Bentuk isyarat tangan dan perintah yang dilakukan	21
Tabel III- 2. Bentuk data dan input pada modul <i>driver motor</i>	37
Tabel IV- 1. Pengujian <i>recognition rate</i> berdasarkan nilai <i>learning rate</i>	39
Tabel IV- 2. Pengujian <i>recognition rate</i> berdasarkan jumlah <i>epoch</i>	41
Tabel IV- 3. Tingkat akurasi sistem.....	42
Tabel IV- 4. Pengujian akurasi berdasarkan perubahan intensitas cahaya	43
Tabel IV- 5. Pengujian akurasi berdasarkan perubahan jarak.....	44
Tabel IV- 6. Sudut kemiringan tangan terhadap kamera	45
Tabel IV- 7. Pengujian akurasi berdasarkan perubahan sudut kemiringan.....	46
Tabel IV- 8. Akurasi klasifikasi isyarat dengan 10 perubahan isyarat tangan.....	47
Tabel IV- 9. Akurasi klasifikasi isyarat dengan 15 perubahan isyarat tangan.....	47
Tabel IV- 10. Pengujian perubahan nilai PWM pada isyarat <i>peace</i>	49
Tabel IV- 11. Pengujian perubahan nilai PWM pada isyarat <i>palm</i>	49
Tabel IV- 12. Pengujian perubahan nilai PWM pada isyarat kanan	50
Tabel IV- 13. Pengujian perubahan nilai PWM pada isyarat kiri	50
Tabel IV- 14. Pengujian perubahan nilai PWM pada isyarat ok.....	51
Tabel IV- 15. Besar tegangan dan arus dari masing – masing nilai PWM	52
Tabel IV- 16. Pengujian waktu respon alat.....	53
Tabel IV- 17. Akurasi gerak robot dengan 10 perubahan isyarat tangan.....	54
Tabel IV- 18. Akurasi gerak robot dengan 15 perubahan isyarat tangan.....	55