

## DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN .....	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS .....	ii
IDENTITAS BUKU .....	iii
ABSTRAK .....	iv
ABSTRACT .....	v
KATA PENGANTAR .....	vi
UCAPAN TERIMAKASIH .....	vii
DAFTAR ISI .....	viii
DAFTAR GAMBAR.....	1
DAFTAR TABEL .....	2
DAFTAR ISTILAH.....	3
DAFTAR SINGKATAN .....	6
BAB I PENDAHULUAN .....	7
1.1 Latar Belakang .....	7
1.2 Tujuan dan Manfaat .....	8
1.3 Rumusan Masalah .....	9
1.4 Batasan Masalah .....	9
1.5 Metodologi.....	9
1.6 Sistematika Penulisan .....	10
BAB II DASAR TEORI.....	12
2.1 K3 (Keselamatan Kesehatan Kerja).....	12
2.2 YOLO Tiny 3.....	13
2.3 <i>Image Processing</i> .....	14
2.4 <i>Object Detection</i> .....	15
2.5 CNN ( <i>Convolutional Neural Network</i> ).....	15
2.6 GoogleColab .....	16
2.7 Roboflow .....	17
BAB III PERANCANGAN SISTEM .....	18
3.1 Deskripsi Proyek Akhir .....	18
3.2 Pengumpulan dataset .....	21

3.3	Anotasi atau Bounding Box Dataset .....	21
3.4	Training Data .....	24
3.5	Testing menggunakan <i>TinyYOLOv3</i> .....	24
3.6	Hasil Object Detection .....	25
3.7	Implementasi Yolo Tiny 3 .....	25
BAB IV SIMULASI DAN ANALISIS .....		30
4.1	Deskripsi Simulasi Perencanaan .....	30
4.2	Pengujian Deteksi Helm Proyek Pada Skenario 1 .....	31
4.3	Pengujian Deteksi Helm Proyek Pada Skenario 2 .....	32
4.4	Pengujian Deteksi Helm Proyek Pada Skenario 3 .....	33
4.5	Analisa .....	35
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN .....		38
5.1	Kesimpulan .....	38
5.2	Saran .....	38
DAFTAR PUSTAKA.....		40
LAMPIRAN .....		1
LAMPIRAN A HASIL DETEKSI HELM PROYEK SKENARIO 1 .....		2-1
LAMPIRAN B HASIL DETEKSI HELM PROYEK SKENARIO 2.....		2-1
LAMPIRAN C HASIL DETEKSI HELM PROYEK SKENARIO 3.....		2-3