

ABSTRAK

Hand-Pose adalah suatu bentuk komunikasi non-verbal dengan aksi tubuh yang terlihat mengkomunikasikan pesan-pesan tertentu, baik sebagai pengganti wicara atau bersamaan dan paralel dengan kata-kata. Informasi diekstrak dari Hand-pose menggunakan aplikasi PoseNet. Pada penelitian tugas akhir ini Hand-pose dirancang untuk menentukan sebuah perintah yang bertujuan untuk mengendalikan perangkat *Motorized Vertical Blind* dengan bantuan Raspberry Pi. Kamera Raspberry Pi digunakan untuk menangkap gerakan Hand-pose secara Real-time dan Servo Motor sebagai penggerak *Motorized Vertical Blind*. Gambar dataset Hand-pose diambil dengan Webcam PC secara manual dan dilatih menggunakan Support Vector Machine (SVM). Untuk pengujian, gambar Hand-pose diambil (terekam) dari kamera Raspberry Pi kemudian diterjemahkan menjadi perintah yang dikirim ke Servo Motor untuk menaikkan, menurunkan, atau menghentikan pergerakan *Motorized Vertical Blind*. Penelitian ini menggunakan dataset sebanyak 942 dan akurasi untuk pose perintah naik yaitu 96% untuk turun 96% dan untuk perintah stop sebesar 100%.

Kata kunci : Hand-Pose, Raspberry Pi, Motor Servo, Support Vector Machine (SVM), *Motorized Vertical Blind*