

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS	ii
IDENTITAS BUKU	iv
ABSTRAK	v
ABSTRACT	vi
KATA PENGANTAR	vii
UCAPAN TERIMAKASIH	viii
DAFTAR ISI	ix
DAFTAR GAMBAR	ii
DAFTAR TABEL	iii
DAFTAR ISTILAH	iv
DAFTAR SINGKATAN	2
BAB I PENDAHULUAN	3
1.1 Latar Belakang	3
1.2 Tujuan dan Manfaat	4
1.3 Rumusan Masalah	4
1.4 Batasan Masalah	4
1.5 Metodologi	5
1.6 Sistematika Penulisan	5
BAB II DASAR TEORI	7
2.1 Tanda Nomor Kendaraan Bermotor.....	7
2.2 <i>Python</i>	7
2.3 <i>OpenCV</i>	8
2.4 <i>Haar Cascade</i>	9
2.5 <i>Visual Studio Code</i>	11
2.6 <i>Telegram App</i>	11
2.7 Pengolahan Citra Digital.....	12
2.8 Deteksi Objek	12
2.9 <i>SQLite</i>	13
2.10 <i>DBeaver</i>	13
2.11 <i>Tesseract</i>	14

2.12	<i>Optical Character Recognition (OCR)</i>	14
BAB III PERENCANAAN DETEKSI PELAT NOMOR		16
3.1	Deskripsi Proyek Akhir	16
3.2	Blok Diagram Sistem.....	16
3.3	Diagram Alur	17
3.4	Kebutuhan Sistem	18
3.4.1	Spesifikasi Perangkat Keras (<i>Hardware</i>).....	18
3.4.2	Spesifikasi Perangkat Lunak (<i>Software</i>).....	18
3.4.3	Bahan untuk menjalankan sistem.....	19
3.4.4	Perancangan Sistem	20
BAB IV ANALISIS SIMULASI PERENCANAAN.....		26
4.1	Deskripsi Simulasi Perencanaan	26
4.2	Hasil Pengujian	26
4.2.1	Pengujian Sudut, jarak dan waktu pada motor bergerak dengan menggunakan <i>smartphone</i> .	26
4.2.2	Pengujian sudut, jarak dan waktu pada motor tidak bergerak dengan menggunakan <i>smartphone</i> .	27
4.2.3	Pengujian sudut, jarak dan waktu pada motor bergerak dengan menggunakan <i>webcam</i> .	28
4.2.4	Pengujian sudut, jarak dan waktu pada motor tidak bergerak dengan menggunakan <i>webcam</i> .	29
4.2.5	Keakuratan Pendeteksian Ke Telegram Bot.....	30
4.2.6	Keakuratan Pendeteksian Plat Nomor	31
4.3	Hasil Analisis	34
4.3.1	Akurasi Deteksi Karakter Pelat Nomor yang benar	34
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN		36
5.1	Kesimpulan	36
5.2	Saran.....	36
DAFTAR PUSTAKA		37
LAMPIRAN.....		1
LAMPIRAN A.....		1
1.	Pengujian sudut, jarak dan waktu pada motor tidak bergerak dengan menggunakan <i>smartphone</i> .	1
2.	Pengujian sudut, jarak dan waktu pada motor tidak bergerak dengan menggunakan <i>webcam</i> .	4