

**PROTOTYPE SYSTEM PENDETEKSI SPESIES IKAN
MENGUNAKAN VIOLA-JONES FEATURE EXTRACTION
DAN BOOSTING BERBASIS DECISION TREE**

Skripsi

**Disusun untuk memenuhi salah satu syarat
memperoleh gelar Sarjana Komputer**



**Oleh:
Nehemiah Austen Pison
1313619021**

**PROGRAM STUDI ILMU KOMPUTER
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS NEGERI JAKARTA**

2023

LEMBAR PERSETUJUAN

Dengan ini saya mahasiswa Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam, Universitas Negeri Jakarta

Nama : Nehemiah Austen Pison
No. Registrasi : 1313619021
Program Studi : Ilmu Komputer
Judul : Prototype System Pendeteksi Spesies Ikan
Menggunakan Viola-Jones Feature Extraction
dan Boosting Berbasis Decision Tree

Menyatakan bahwa proposal ini telah siap diajukan untuk seminar pra skripsi.

Menyetujui,

Dosen Pembimbing I

Dosen Pembimbing II

Muhammad Eka Suryana, M.Kom

NIP. 19770615 200312 1 001

Med Irzal, M.Kom

NIP. 19851223 201212 1 002

Mengetahui,

Koordinator Program Studi Ilmu Komputer

Dr. Ria Arafiah, M.Si

NIP. 19751121 200501 2 004

KATA PENGANTAR

Puji dan Syukur penulis panjatkan kepada kehadiran Tuhan Yang Maha Esa, karena atas rahmat dan karunia-nya yang melimpah penulis dapat menyelesaikan proposal skripsi ini dengan baik. Adapaun jenis penelitian dengan judul *Klasifikasi Ikan Dengan Menggunakan Viola-Jones Object Detection Framework*.

Dalam menyelesaikan proposal ini, penulis selalu mendapat bantuan dari orang di sekitar penulis baik dalam bentuk bimbingan dalam mengerjakan proposal ini maupun dorongan semangat dalam pengerjaan. Oleh maka dari itu, penulis ingin menyampaikan terima kasih yang sebesar-besarnya kepada:

1. Yth. Para petinggi di lingkungan FMIPA Universitas Negeri Jakarta
2. Yth. Ibu Dr. Ria Arafiah, M.Si selaku Koordinator Program Studi Ilmu Komputer.
3. Yth. Bapak Muhammad Eka Suryana, M.Kom selaku Dosen Pembimbing I yang telah membimbing dalam pengerjaan proposal skripsi ini
4. Yth. Bapak Med Irzal, M.Kom selaku Dosen Pembimbing II yang telah membimbing dalam pengerjaan proposal skripsi ini.
5. Orangtua penulis yang telah memberi dukungan selama pengerjaan proposal skripsi ini.
6. Teman-teman yang telah memberikan dukungan dan bantuan dalam pengerjaan proposal skripsi ini.

Dalam penulisan proposal skripsi ini penulis menyadari keterbatasan ilmu pengetahuan dan kemampuan penulis yang menyebabkan proposal ini jauh dari sempurna, baik dari segi penulisan, penyajian materi, dan juga bahasa. Oleh karena itu penulis meminta kritik dan saran yang dapat dijadikan sebagai pembelajaran serta dapat membangun penulis agar lebih baik lagi dalam mengerjakan tugas-tugas dan permasalahan yang ada kedepannya.

Akhir kata, penulis berharap proposal skripsi ini dapat bermanfaat bagi semua pihak baik itu bagi FMIPA Universitas Negeri Jakarta, teman-teman dari program studi Ilmu Komputer Universitas Negeri Jakarta dan para pembaca sekalian.

Semoga Tuhan Yang Maha Esa senantiasa membalas kebaikan semua pihak yang telah membantu penulis dalam menyelesaikan proposal ini.

Jakarta, 2 Juni 2023

Nehemiah Austen Pison

DAFTAR ISI

DAFTAR ISI	vi
DAFTAR GAMBAR	vii
DAFTAR TABEL	viii
I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang Masalah	1
1.2 Rumusan Masalah	3
1.3 Batasan Masalah	3
1.4 Tujuan Penelitian	3
1.5 Manfaat Penelitian	4
II KAJIAN PUSTAKA	5
2.1 Pengertian Klasifikasi Objek	5
2.2 <i>Viola Jones Object Detection Framework</i>	5
2.2.1 <i>Features</i>	6
2.2.2 <i>Adaboost</i>	6
2.2.3 <i>Weaklearn</i>	8
2.2.4 <i>Attentional Cascade</i>	9
III METODOLOGI PENELITIAN	11
3.1 Tahapan Penelitian	11
3.2 Desain Sistem	11
3.3 Training <i>Strong Classifier</i>	12
3.3.1 <i>Input Dataset</i> Pelatihan	13
3.3.2 Pembuatan <i>Haar like Features</i>	14
3.3.3 Pembuatan <i>Decision Tree</i>	16
3.3.4 <i>Boosting</i>	16
3.3.5 Pembuatan <i>Attentional Cascade</i>	18
3.4 Skenario Eksperimen dan Validasi	19
3.4.1 <i>Pre-processing</i>	19
3.4.2 Klasifikasi	19
3.4.3 Anotasi	21

DAFTAR PUSTAKA

22

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1	Beberapa <i>Haar-like features</i> yang digunakan framework Viola-Jones.	6
Gambar 3.1	Diagram alir untuk algoritma pelatihan klasifikasi objek . . .	11
Gambar 3.2	Diagram alir untuk algoritma pendeteksian objek	11
Gambar 3.3	Contoh gambar Abudehduf, Amphiprion, Chaetodon dan contoh gambar-gambar negatif	13
Gambar 3.4	<i>sub-window</i> setiap kelas ikan yang akan dipelajari oleh <i>classifier</i>	14
Gambar 3.5	Sebuah fitur dua persegi menghadap ke kiri, lokasi $x = 12$ piksel, lokasi $y = 10$ piksel, dengan ukuran 8×8 piksel. . . .	15
Gambar 3.6	Contoh sebuah <i>decision tree</i> dengan kelas 0, 1, 2 dan 3	16
Gambar 3.7	<i>Workflow</i> dari <i>Attentional Cascade</i>	18
Gambar 3.8	titik awal <i>sliding window</i> (kotak hijau) dan titik akhir (kotak kuning)	21
Gambar 3.9	Gambaran <i>sub-window</i> yang berhasil mengklasifikasi ikan didalam gambar	21

DAFTAR TABEL

BAB I

PENDAHULUAN

1.1 Latar Belakang Masalah

Sektor ikan di Indonesia adalah sebuah pasar yang sangat besar, nilainya mencapai Rp 2.400.000.000.000.000 rupiah pada tahun 2022. Meskipun pasar yang besar, potensi perikanan di Indonesia belum maksimal, tutur Menteri Kelautan dan Perikanan RI Wahyu Sakti Trenggono. Namun produktivitas perikanan di Indonesia masih kalah dari Vietnam. Ia menegaskan bahwa potensial perikanan tersebut harus ditangkap dengan baik terutama di sektor budidaya yang saat ini berjalan dalam skala kecil, berbeda dengan negara tetangga seperti Vietnam yang menguasai ekspor ke berbagai negara (Sunartono 2023).

Budidaya ikan di Indonesia memiliki problem yang lumayan besar yaitu diperlukannya usaha yang besar untuk menghitung dan mengawasi jumlah ikan yang dibudidayakan. Dalam penghitungan bibit pada proses jual beli contohnya, dalam penghitungan bibit lele para pedagang masih menghitung ikan dengan cara manual (Al-Amri 2020). Bibit ikan dipindahkan satu persatu atau ditimbang sesuai berat untuk mendapatkan jumlah ikan. kedua cara tersebut antara sangat tidak efisien atau kurang akurat. Dalam metode penghitungan, ikan dihitung satu per satu dengan tangan atau dengan bantuan sendok atau centong, yang memungkinkan penghitung untuk mengambil ikan dengan jumlah tertentu. Metode ini bisa memakan waktu yang cukup lama bila ikan yang dihitung berjumlah besar, karena itu metode ini biasanya hanya digunakan dalam menghitung ikan dalam jumlah yang sedikit. Sementara itu metode penimbangan hanya menghasilkan jumlah perkiraan yang tidak selalu akurat, namun cepat. Dalam metode ini bibit ikan dimasukan ke dalam suatu wadah yang lalu ditimbang. Berat hasil penimbangan lalu bisa dijadikan acuan kira-kira jumlah ikan yang terdapat di dalam wadah. Metode ini cepat dan cukup efisien dalam menghitung ikan dalam jumlah yang sangat besar. Namun jumlah bibit ikan tidaklah akurat dan hanya berupa perkiraan belaka.

Problem perhitungan ikan ini akan sangat terasa pada industri budidaya ikan yang sangat mementingkan kepadatan populasi dalam tempat budidaya ikan. Populasi ikan yang berlebihan dapat memperlambat pertumbuhan ikan (Diansari dkk., 2013), tetapi di sisi lain populasi ikan yang terlalu kecil akan mengurangi

efisiensi lahan yang dimiliki peternak ikan. Dalam mengatasi problem Al-Amri 2020 menciptakan sebuah sistem penghitungan menggunakan sensor *proximity*. Hasil uji coba mendapat hasil yang baik dengan persentase error sebesar 4,07% dengan penghitungan memakan waktu 228 detik per 1000 ikan. Jauh lebih cepat dibanding kecepatan hitung manual yang memakan waktu 20 menit per 1000 ikan. Cara lain dipakai oleh Rusydi 2019 untuk mendeteksi ikan. Rusydi menciptakan sebuah alat penghitungan dengan katup otomatis yang akan terbuka bilamana jumlah ikan yang diinginkan telah tercapai. Alat tersebut mendeteksi ikan menggunakan konsep *through beam* di mana ikan akan terdeteksi ketika melewati pipa oleh inframerah dan photodiode. Alat tersebut dapat mendeteksi ikan dengan kecepatan 58 ms per ikan dengan tingkat akurasi 100%.

Penggunaan alat deteksi fisik seperti yang digunakan Al-Amri 2020 maupun Rusydi 2019 memiliki beberapa kekurangan, seperti ukuran ikan bergantung kepada ukuran alat yang dipergunakan. Alat Rusydi sangat bergantung dengan kelandaian dan kecepatan lewat ikan yang melewati pipa sensor, mengganti ukuran ikan yang akan dideteksi mengharuskan tes ulang untuk mendapatkan pengaturan alat yang paling optimal (dalam tes, Rusydi menemukan bahwa kelandaian pipa 30° memberikan hasil paling akurat dalam mendeteksi ikan). Sementara pada alat Al-Amri, lubang keluar ikan yang perlu dimodifikasi untuk mengamodasi ikan yang lebih besar. Metode-metode tersebut sangatlah tidak fleksibel dalam industri peternakan ikan yang tidak hanya menternakan satu jenis ikan saja.

Deteksi Objek Cepat (*Rapid Object Detection*) adalah sebuah algoritma yang diciptakan untuk pendeteksian muka Viola dkk., 2004. Viola menjelaskan kalau algoritma deteksi yang diciptakannya dapat mendeteksi muka dari gambar berukuran 384 x 288 pixel dari kamera berkecepatan 15 *frame* per detik. Deteksi objek dapat digunakan untuk berbagai hal seperti anotasi gambar, penghitungan mobil, deteksi muka, rekognisi muka, pelacakan gambar dan lain-lain. Setiap algoritma deteksi objek bekerja dengan cara yang berbeda-beda namun dengan konsep yang kurang lebih sama. Setiap kelas objek pasti memiliki fitur yang dapat menunjukkan jati diri objek tersebut, misalnya objek bola sepak pastilah bulat dan umumnya memiliki dua warna yaitu hitam dan putih dengan pola yang spesifik. Muka manusia memiliki mata, hidung dan mulut yang dapat dibedakan dengan makhluk lainnya misalnya dengan kucing. Metode-metode deteksi objek umumnya menggunakan pendekatan neural network dan *non-neural network* untuk mendefinisikan fitur dari kelas objek yang berusaha dideteksi.

Adaboost (Freund dkk., 1996) adalah sebuah pendekatan *non-neural network* yang sering digunakan untuk mendefinisikan fitur dari objek yang ingin dideteksi (Weber 2006). Adaboost telah digunakan untuk deteksi berbagai objek seperti deteksi plat nomor kendaraan bermotor (Ho dkk., 2009), deteksi muka (Viola dkk., 2004), deteksi pesawat terbang (Freund dkk., 1996) dan lain-lain. Adaboost mencari fitur sebuah kelas objek dengan menggunakan sekumpulan *weak learner* untuk membuat sebuah *strong learner*. Kumpulan weak learner tersebut nantinya akan dinilai sesuai dengan akurasi mereka, di mana weak learner yang secara konsisten benar menebak fitur sebuah objek akan memiliki nilai lebih dalam keputusan klasifikasi akhir.

Berdasarkan latar yang telah dijelaskan, penulis mengusulkan untuk mendeteksi jenis ikan dengan menggunakan metode *Viola-Jones Object Detection Framework*. *Viola-Jones Object Detection Framework* berguna untuk mengkonstruksi sebuah *classifier* objek ikan yang nantinya dapat mendeteksi ikan dalam input gambar maupun video. Hasil yang diharapkan adalah sistem mampu mengklasifikasi ikan dari gambar secara akurat.

1.2 Rumusan Masalah

Dari uraian permasalahan di atas, perumusan masalah dalam penelitian ini adalah '**Bagaimana caranya mengklasifikasi ikan menggunakan metode *Viola-Jones Object Detection Framework*?**'.

1.3 Batasan Masalah

Batasan masalah pada penelitian ini adalah:

1. Klasifikasi ikan menggunakan *Viola-Jones Object Detection Framework*.
2. Klasifikasi harus bisa melakukan klasifikasi tiga kelas genus ikan, *Abudefduf*, *Amphiprion*, *Chaetodon*, dan satu kelas negatif.
3. Klasifikasi dilakukan dengan gambar tampak samping ikan saja.

1.4 Tujuan Penelitian

Tujuan dari penelitian ini adalah membuat program yang mampu mengklasifikasi ikan dengan menggunakan *Viola-Jones Object Detection Framework*.

1.5 Manfaat Penelitian

1. Bagi penulis

Memperoleh gelar sarjana dalam bidang Ilmu Komputer, serta menambahkan pengalaman dalam pembuatan sebuah program komputer dengan aplikasi dunia nyata. Dan menambahkan pengetahuan penulis tentang deteksi objek, metode *Adaboost* dan *Harr-Like Features*.

2. Bagi Program Studi Ilmu Komputer

- Mahasiswa

Diharapkan penelitian ini dapat digunakan sebagai penunjang referensi, khususnya pustaka tentang klasifikasi object dengan *Viola-Jones Object Detection Framework*.

- Bagi Peneliti Selanjutnya

Diharapkan penelitian ini dapat digunakan sebagai dasar atau kajian awal bagi peneliti lain yang ingin meneliti permasalahan yang sama.

BAB II

KAJIAN PUSTAKA

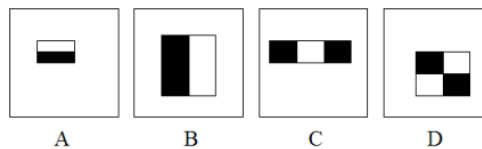
2.1 Pengertian Klasifikasi Objek

Fungsi dari klasifikasi objek adalah untuk memberikan deskripsi label ke sebuah segmentasi objek. Bila dilihat dari representasi fitur objek, ini dapat dicapai dengan melihat tanda-tanda keberadaan fitur yang mengindikasikan kelas dari objek. Hal ini umumnya dicapai dengan menentukan *threshold* diantara kelas-kelas yang direpresentasikan oleh *training set* yang sudah dilabeli. Pelatihan dilakukan dengan secara data yang sudah dilabeli secara manual atau data yang belum dilabeli. Pelatihan otomatis umumnya mementingkan distribusi dari setiap kelas, dan melabeli setiap contoh dengan sesuai, Namun, isu yang umum didalam kedua kasus adalah pemilihan fitur-fitur yang akan digunakan untuk klasifikasi objek (Renno dkk., 2007).

2.2 Viola Jones Object Detection Framework

Paul Viola dan Michael, J, Jones (ibid.) mempublikasikan sebuah makalah ilmiah dengan judul “*Robust Real-Time Face Detection*”. Makalah tersebut mendeskripsikan sebuah framework pendeteksian wajah yang dapat memproses gambar secara cepat dengan tingkat akurasi yang tinggi. Ada tiga kontribusi penting dari makalah tersebut: Pertama adalah pengenalan sebuah representasi gambar baru yang dipanggil *Integral Image* yang memungkinkan penghitungan fitur yang dipakai oleh detektor dilakukan dengan cepat. Yang kedua adalah sebuah classifier yang efisien dan sederhana, yang dibuat menggunakan algoritma pembelajaran *Adaboost* (Freund dkk., 1996) untuk memilih sejumlah fitur-fitur kritis dari fitur-fitur potensial. Yang ketiga adalah sebuah metode untuk menggabungkan fitur-fitur tersebut dalam sebuah bentuk *cascade* yang memungkinkan algoritma untuk memfokuskan deteksi di area-area yang memiliki potensial saja.

2.2.1 Features



Gambar 2.1: Beberapa *Haar-like features* yang digunakan framework Viola-Jones.

Ada banyak alasan dimana penggunaan fitur lebih baik daripada nilai piksel secara langsung. Alasan paling umum adalah fitur dapat berfungsi untuk meng-*encode ad-hoc domain knowledge* yang sulit dipelajari dengan jumlah data pelatihan yang terbatas. Untuk sistem *framework Viola-Jones* ada alasan besar lainnya untuk penggunaan fitur yaitu sistem berbasis fitur beroperasi lebih cepat daripada sistem yang berbasis nilai piksel.

Fitur sederhana yang digunakan mirip dengan *Haar Basis Function* yang digunakan Papageorgiou dkk., 1998. Lebih tepatnya, tiga jenis fitur. Nilai dari sebuah *fitur dua persegi* adalah perbedaan diantara jumlah nilai piksel didalam dua area persegi. Area-area tersebut memiliki ukuran dan bentuk yang sama, dan juga bersebelahan secara horizontal dan vertikal. Sebuah *fitur tiga persegi* menghitung jumlah piksel dua area persegi di bagian luar dikurangi dengan jumlah nilai piksel persegi yang ada ditengah keduanya. Yang terakhir *fitur empat persegi* menghitung perbedaan nilai dari dua pasang persegi diagonal.

2.2.2 Adaboost

Dalam *framework Viola-Jones* sebuah varian dari *Adaboost* digunakan untuk memilih fitur dan juga untuk melatih *classifier*. Didalam bentuk aslinya, algoritma pembelajaran *Adaboost* digunakan untuk mem-*boost* performa klasifikasi dari algoritma pembelajaran sederhana. *Adaboost* melakukan ini dengan menggabungkan sekumpulan *classifier* lemah untuk membuat sebuah *classifier* kuat. Didalam istilah *Boosting*, *classifier* lemah disebut juga dengan *weak learner*. Sebagai contoh, algoritma pembelajaran *perceptron* mencari dari sekelompok *perceptron* dan mengambil *perceptron* dengan tingkat kesalahan klasifikasi terendah. Algoritma pembelajaran disebut lemah karena kita tidak berharap *classifier* terbaik untuk mengklasifikasi data dengan benar. Nyatanya, *perceptron* terbaik mungkin hanya memiliki tingkat akurasi 51%. Agar *weak learner* dapat di-*boost*, ia akan

Algorithm 1 Algoritma Adaboost

- 1: Diberikan contoh gambar $(x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)$ dimana $y_i = 0$ untuk contoh negatif dan $y_i = 1, \dots, N$ untuk contoh kelas-kelas positif
- 2: Inisialisasi bobot $w_{i,1} = \frac{1}{\text{total contoh}}$
- 3: Untuk $t = 1, \dots, T$:

1. Normalisasi bobot, $w_{t,1} \leftarrow \frac{w_{t,1}}{\sum_{j=1}^n w_{t,j}}$

2. Pilih *weak classifier* terbaik dengan melihat error yang telah diberi bobot

$$\epsilon_t = \min_{f,p,\theta} \sum_i w_i |h(x_i, f, p, \theta) - y_i|. \quad (2.1)$$

3. Definisikan $h_t(x) = h(x, f_t, p_t, \theta_t)$ dimana f_t, p_t , dan θ_t adalah *minimizer* dari ϵ_t .

4. Perbarui bobot:

$$w_{t+1,i} = w_{t,i} \beta_t^{1-e_i} \quad (2.2)$$

dimana $e_i = 0$ bila contoh x_i diklasifikasi secara benar, selainnya $e_i = 1$,
dan $\beta_t = \frac{\epsilon_t}{1-\epsilon_t}$

- 4: *strong classifier* akhirnya adalah:

$$C(x) = \begin{cases} 1 & \sum_{t=1}^T \alpha_t h_t(x) \geq \frac{1}{2} \sum_{t=1}^T \alpha_t \\ 0 & \text{selain itu} \end{cases} \quad (2.3)$$

dimana $\alpha_t = \log \frac{1}{\beta_t}$

dipanggil untuk menyelesaikan sederet problem pembelajaran. Setelah satu ronde pembelajaran selesai, contoh pembelajarannya akan dibobot ulang untuk menekankan problem yang salah diklasifikasi oleh *weak learner* sebelumnya. Bentuk *final strong classifier* adalah *perceptron*, sebuah kombinasi *weak learner* berbobot yang diikuti oleh *threshold*.

2.2.3 Weaklearn

Algorithm 2 Metode Pembuatan *Decision Tree*

- 1: Anotasi semua dataset sesuai kelasnya. *Decision Tree* lalu akan dimulai dari akar
- 2: Pilih atribut terbaik untuk melakukan *split* dengan melakukan *Information Gain* (IG):

$$IG(S, A) = Entropi(S) - \sum_v \frac{S_v}{S} x Entropi(S_v) \quad (2.4)$$

dimana:

- S : kumpulan sampel pada *node* sekarang
 - A : atribut yang digunakan untuk *split*
 - v : Sebuah nilai atribut A yang membagi S menjadi turunan S_v
 - $Entropi(S) = -\sum_c p_c \log_2(p_c)$: Ukuran kemurnian pada kumpulan contoh dengan target label. Dimana p_c adalah proporsi contoh S yang ada pada kelas c .
- 3: *split* pohon ke *node* turunan sesuai atribut yang dipilih
 - 4: tentukan apabila seluruh contoh sudah jatuh ke kelas yang benar, bila tidak maka ulangi langkah 2 dan 3. Hal ini dilakukan dengan memvalidasi pohon yang sudah dibuat
-

Framework Viola Jones menggunakan sebuah *weaklearn* yang bernama *Decision Stump*, atau sebuah *Decision Tree* yang hanya memiliki dua daun kelas saja. *Decision Tree* sendiri mampu digunakan untuk permasalahan *multi-class*.

Decision Tree menghasilkan sebuah classifier didalam bentuk sebuah pohon pilihan, sebuah struktur yang berbentuk:

- Sebuah daun, mengindikasi sebuah kelas, atau
- Sebuah *decision node* yang menspesifikasi sebagian tes untuk dikerjakan atas sebuah nilai atribut, dengan satu *branch* dan *subtree* untuk setiap hasil dari tes.

Sebuah *Decision Tree* dapat digunakan untuk mengkasifikasi sebuah kasus dengan memulai dari akar pohon dan bergerak sampai sebuah daun ditemukan. Pada

setiap *node* yang bukan merupakan daun, hasil dari tes kasus dideterminasi dan perhatian berubah ke akar dari *subtree* sesuai dengan hasil tersebut. Ketika proses pada akhirnya (dan dengan pasti) menuju ke sebuah daun, kelas dari kasus diprediksi sesuai yang ada di daun.

2.2.4 *Attentional Cascade*

Attentional Cascade adalah sebuah *cascade* dari banyak *classifier* yang dibuat untuk meningkatkan performa deteksi dengan secara radikal mengurangi waktu komputasi. Intinya *weak classifier* yang telah di-*boost* dapat dibuat lebih kecil dan efisien, yang dapat menolak mayoritas *sub-window* negatif dan mendeteksi sebagian besar dari *sub-window* positif. *Classifier* yang lebih sederhana digunakan untuk menolak mayoritas *sub-window* sebelum *classifier* yang lebih kompleks dipanggil untuk menurunkan tingkat *false positives*.

Struktur dari *cascade* merefleksikan fakta bahwa pada gambar apapun mayoritas *sub-window* pasti negatif. Oleh karena itu, *cascade* berusaha untuk sebanyaknya menolak *sub-window* negatif pada tahapan seawal mungkin. Sementara hasil positif akan memicu evaluasi dari setiap *classifier* dalam *cascade*, hal ini sangatlah langka.

Layaknya sebuah *Decision Tree*, sebuah *classifier* dilatih menggunakan contoh-contoh yang telah berhasil melewati tahap sebelumnya. Oleh karenanya, *classifier* pada tahap kedua menghadapi tantangan yang jauh lebih sulit daripada yang pertama. Contoh yang semakin sulit yang dihadapi *classifier* di tahap-tahap yang semakin jauh menekan seluruh *receiver operating characteristic* (ROC) kebawah.

Algorithm 3 Algoritma Pelatihan Untuk Pembuatan *Cascaded Detector*

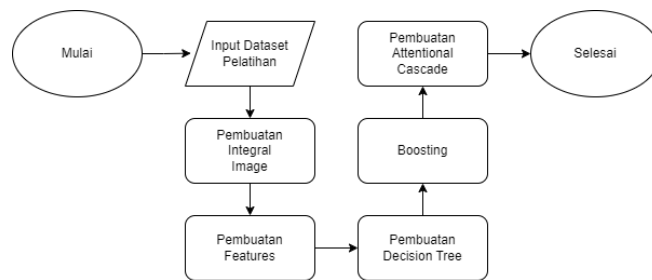
- 1: Pengguna memilih nilai dari f , nilai maksimum *false positive* pada setiap tahap yang dapat diterima, dan d , nilai minimum *detection rate* per tahap yang dapat diterima
 - 2: Pengguna memilih target keseluruhan *false positive rate*, F_{target}
 - 3: P = kumpulan contoh positif
 - 4: N = kumpulan contoh negatif
 - 5: $F_0 = 1.0$; $D_0 = 1.0$
 - 6: $i = 0$
 - 7: *while* $F_i > F_{target}$
 - $i \leftarrow i + 1$
 - $n_i = 0$; $F_i = F_{i-1}$
 - *while* $F_i > f x F_{i-1}$
 - $n_i \leftarrow n_i + 1$
 - Gunakan P dan N untuk melatih sebuah *classifier* dengan fitur n_i menggunakan *Adaboost*
 - Evaluasi *cascade classifier* dengan *set* validasi untuk menentukan F_i dan D_i .
 - kurangi *threshold* untuk *classifier* ke- i sampai *cascade classifier* memiliki tingkat deteksi paling tidak $d x D_{i-1}$ (hal ini juga akan mempengaruhi F_i)
 - $N \leftarrow \emptyset$
 - *if* $F_i > F_{target}$ evaluasi *cascade detector* menggunakan *set* negatif dan masukan semua deteksi gagal ke *set* N
-

BAB III

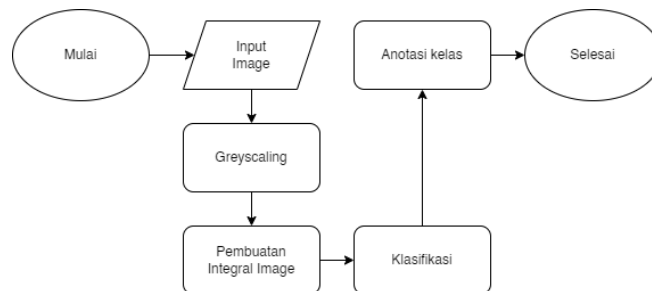
METODOLOGI PENELITIAN

3.1 Tahapan Penelitian

Gambar *flowchart* berikut mengilustrasikan proses pelatihan dari dataset dan juga proses penggunaan yang sesungguhnya.



Gambar 3.1: Diagram alir untuk algoritma pelatihan klasifikasi objek



Gambar 3.2: Diagram alir untuk algoritma pendeteksian objek

3.2 Desain Sistem

Dalam proses pembuatan *classifier* perlu dilewati tahapan *training*. Tujuan *training* adalah untuk menciptakan suatu *strong classifier* yang nantinya dapat digunakan untuk melakukan klasifikasi yang sebenarnya. Pertama, gambar yang akan menjadi contoh pelatihan dianotasi sesuai kelasnya masing-masing dengan memberikan label yang sesuai dengan kelas mereka masing-masing, vontoh latihan ini berisikan gambar-gambar yang tidak memiliki kelas yang benar, atau *false example* dan juga gambar-gambar yang memiliki kelas yang benar, atau *positive*

example. Setelah itu gambar melalui proses *pre-processing* dan disesuaikan untuk mengoptimalkan proses pelatihan.

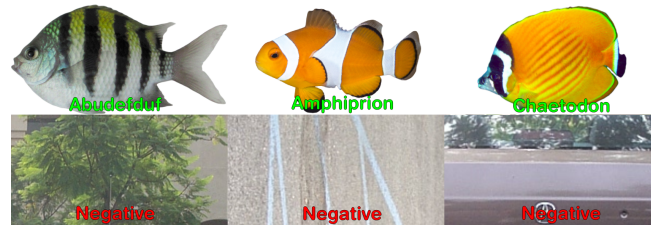
Pertama sebuah set *features* akan dibuat dengan cara mencoba semua kemungkinan yang ada dengan bentuk fitur yang dimiliki. Set ini akan berisikan informasi fitur-fitur yang nantinya akan dipakai untuk mendapatkan nilai fitur yang sesungguhnya. Set gambar latihan lalu akan dibaca menggunakan semua fitur ini dan hasilnya akan dicatat dalam tabel csv. Algoritma lalu akan mengkonstruksi sebuah *decision tree* untuk setiap *feature* untuk menentukan nilai *feature threshold* setiap kelas. *Decision tree* lalu akan di-*boosting* untuk menentukan nilai bobot votingnya pada *strong classifier*. Akhirnya dari sekumpulan *decision tree* ini dibuatlah sebuah *final strong classifier* yang berbentuk *cascade*.

Dengan *final strong classifier*, barulah klasifikasi objek yang sesungguhnya dapat dilakukan. Pertama gambar yang akan dideteksi akan melalui *pre-processing*. setiap sub-window akan dicek menggunakan *strong classifier* untuk menentukan kelasnya. Hal ini dilakukan pada tiga area: area kiri untuk mengklasifikasi mulut dari ikan, area tengah untuk mengklasifikasi sirip dari ikan, dan terakhir area kanan untuk mengklasifikasi bentuk ekor dari ikan. Hasil ketiga *sub-window* ini nantinya juga akan ber-*voting* dimana jika ada dua atau lebih *sub window* berhasil mengklasifikasikan kelas yang sama, maka kelas itu dipilih sebagai kelas dari objek pada gambar. Kelas dari objek lalu akan dituliskan di pojok kiri atas gambar.

3.3 Training Strong Classifier

Pada *Training* ada tiga tahapan yang perlu dijalankan untuk menghasilkan sebuah *Strong Classifier*, yaitu penginputan *dataset* pelatihan yang sudah dianotasi, pembuatan *features*, pembuatan *decision tree* untuk setiap *features*, *Boosting* dan pemilihan fitur untuk pembuatan *attentional cascade*.

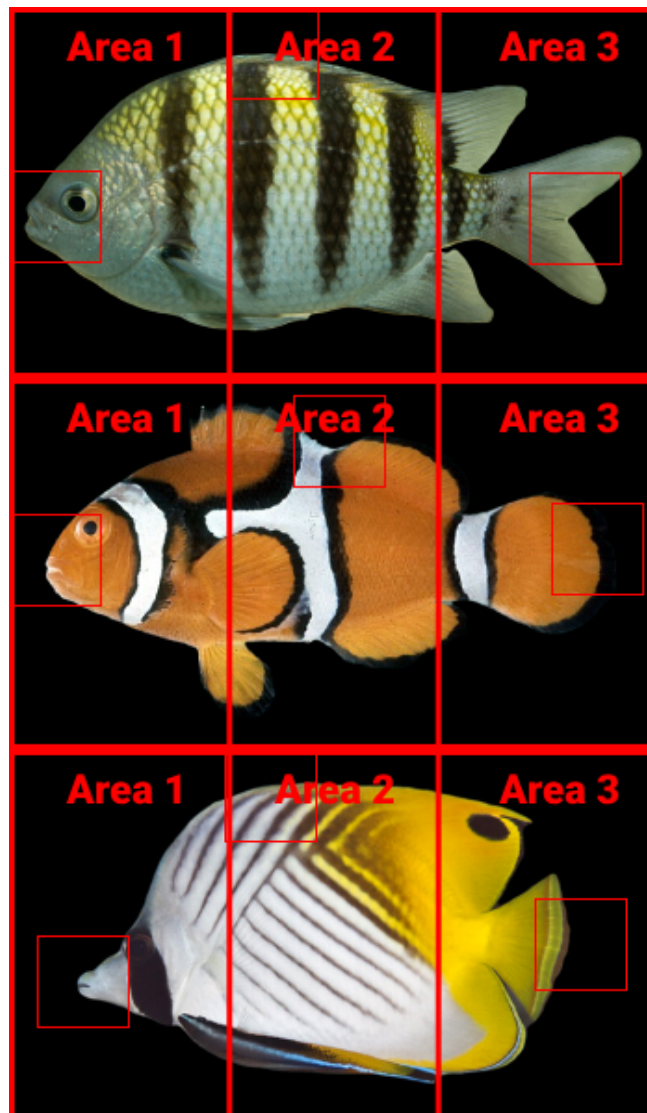
3.3.1 *Input Dataset Pelatihan*



Gambar 3.3: Contoh gambar Abudedefduf, Amphiprion, Chaetodon dan contoh gambar-gambar negatif

Dataset yang akan dipakai diambil dari FishBase (Dapat dilihat di <https://fishbase.mnhn.fr/>) yang berisikan berbagai gambar ikan termasuk 20 gambar dari spesies Abudedefduf, 20 gambar dari spesies Amphiprion dan 20 gambar dari spesies Chaetodon. Ketiga spesies ikan ini dipilih karena bentuknya yang berbeda satu-sama lain. Untuk contoh pelatihan gambar dibuat berukuran 350x200 piksel, dengan warna *greyscale*. Selain itu juga akan dipilih contoh pelatihan negatif atau kumpulan gambar yang tidak terdapat kelas ikan dari <http://www.vision.caltech.edu/datasets/> dengan jumlah yang sama, resolusi sama dan perlakuan yang sama. Anotasi dilakukan dengan menyimpan label dalam sebuah *array*, label diambil dari sumber folder gambar. Kelas 0 direservasi untuk kelas negatif, sementara kelas 1, 2 dan 3 direservasi untuk Abudedefduf, Amphiprion dan Chaetodon. *Dataset* ini lalu dibagi menjadi tiga yaitu *training dataset*, *testing dataset*, dan *validation dataset* dengan jumlah yang sama.

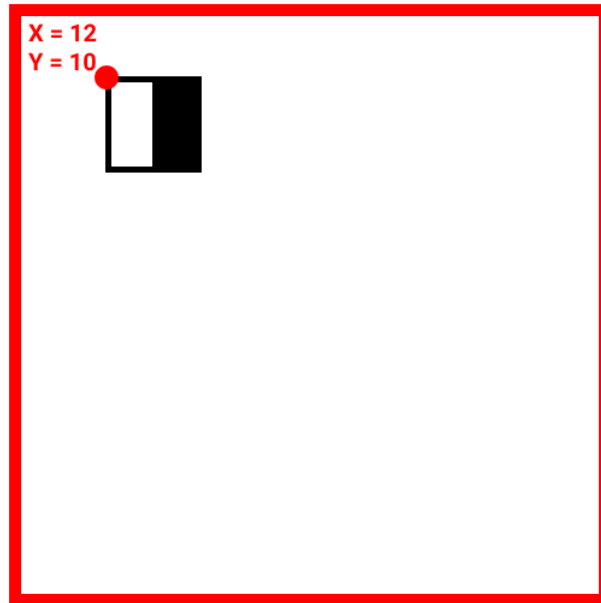
Selain itu untuk setiap kelas sudah dibuatkan *sub-window* spesifik untuk diklasifikasi. *Sub-window* ini secara spesifik mengklasifikasi tiga bagian ikan yaitu, mulut, sirip dan ekor. klasifikasi spesifik ini nantinya akan bekerja-sama dengan *sliding window* dalam mengklasifikasi gambar yang ada, dengan mencari mulut, sirip dan ekor ikan didalam gambar.0



Gambar 3.4: *sub-window* setiap kelas ikan yang akan dipelajari oleh *classifier*

3.3.2 Pembuatan *Haar like Features*

Fitur-fitur yang akan digunakan dalam klasifikasi dibuat berdasarkan *Haar-like Features* dan berisikan informasi penting yang dapat digunakan untuk mencari nilai sebuah fitur. Sebuah fitur berisikan tipe fiturnya, lokasi fitur tersebut didalam *sub-window*, dan ukuran dari fitur tersebut. Misalnya ada sebuah fitur, ia bertipe dua persegi menghadap ke kiri, lokasi x-nya adalah 12 piksel, dan lokasi y-nya adalah 10 piksel, dia memiliki ukuran 8 x 8 piksel.



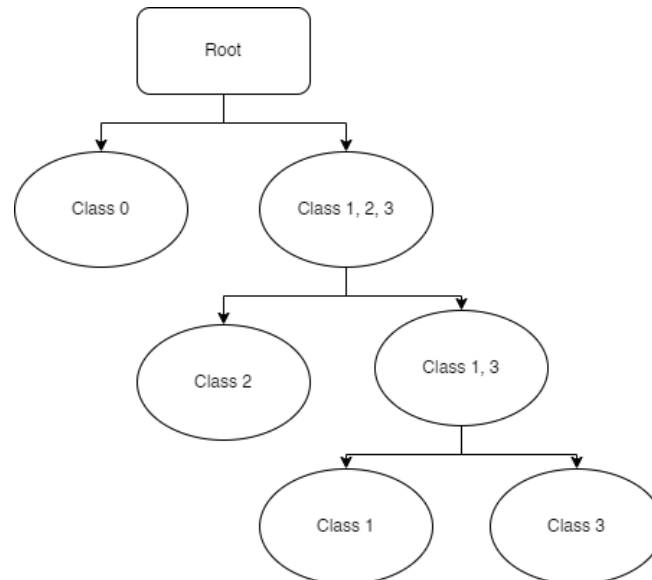
Gambar 3.5: Sebuah fitur dua persegi menghadap ke kiri, lokasi $x = 12$ piksel, lokasi $y = 10$ piksel, dengan ukuran 8×8 piksel.

Dengan informasi yang ada didalam sebuah fitur tersebut, nilai fitur dapat dicari dengan mudah menggunakan rumus:

$$\sum \text{nilai piksel area putih} - \sum \text{nilai piksel area hitam} \quad (3.1)$$

Pada tahap ini fitur yang dipilih akan dibuat untuk semua kemungkinan lokasi yang ada dan ukuran yang ada. Hal ini dilakukan dengan membuat fitur dimulai dari kiri atas gambar dengan ukuran 2×2 piksel untuk fitur dua persegi, empat persegi dan diagonal. Dan fitur 1×3 piksel atau 3×1 piksel untuk fitur tiga persegi, sampai pojok kanan bawah. Hal ini juga dilakukan sampai ukuran fitur lebih besar dari *sub-window* tidak bisa muat lagi.

3.3.3 Pembuatan *Decision Tree*



Gambar 3.6: Contoh sebuah *decision tree* dengan kelas 0, 1, 2 dan 3

Setiap *weak learner* adalah sebuah *decision tree* yang akan mengambil nilai dengan fitur untuk digunakan sebagai variabel klasifikasi. fitur dapat digunakan untuk mencari sebuah nilai perbandingan intensitas cahaya dari dua area pada gambar dan mendeteksi keberadaan suatu fitur seperti perbedaan warna, garis, maupun perbedaan kontras pada gambar.

Decision tree pertama akan dibuat dari *root* atau akar, yang lalu akan bercabang hingga batas maksimum telah dicapai. *threshold* yang digunakan dalam pembuatan *decision tree* adalah salah satu nilai fitur yang dibaca dari gambar. Dengan cara ini, *decision tree* tidak perlu mencoba semua nilai yang mungkin, dan dengan demikian mempercepat proses pembuatan *decision tree*. Batas maksimum tinggi *decision tree* yang dipilih adalah tiga tingkat, hal ini dikarenakan waktu komputasi yang memakan waktu bila *decision tree* memiliki lebih dari 3 tingkat. Di lain sisi, menggunakan tingkat kurang dari tiga tidak mungkin memenuhi persyaratan klasifikasi empat kelas.

3.3.4 *Boosting*

Boosting ditunjukan untuk memberikan nilai *voting* untuk setiap *weak classifier* yang nantinya akan digunakan dalam klasifikasi akhir. Sebelum *boosting*

dimulai, *weak classifier* yang kurang diskriminatif akan dibuang. Hal ini dilakukan dengan membandingkan hasil prediksi *weak classifier* dengan label yang sebenarnya, dimana *weak classifier* yang gagal memprediksi 50% dari set tes akan dibuang. Ini dilakukan untuk mengurangi jumlah *weak classifier* yang akan dipakai berikutnya.

Pada tahap ini *boosting* akan dijalankan dari *decision tree* yang paling akurat ke yang paling tidak akurat. Penentuan akurasi ini dilakukan dengan membandingkan label contoh validasi dengan hasil prediksi setiap *weak classifier*. *Weak classifier* yang tidak akurat akan mendapat suara *voting* yang lemah. Rumus untuk mencari bobot voting α dari sebuah *weak classifier* adalah sebagai berikut:

$$\epsilon = \frac{\sum_i \text{image weights}_i \times \text{indikator}_i}{\sum_i \text{image weights}_i} \quad (3.2)$$

$$\alpha = 0.5 \times \log \left(\frac{1 - \epsilon}{\epsilon + 1e - 10} \right)$$

weak classifier terbaik akan mulai dan mengklasifikasi seluruh contoh *dataset* validasi dan mencatat contoh yang gagal diklasifikasi oleh *weak classifier* tersebut. Lalu bobot dari contoh tersebut akan dinaikan, dengan maksud agar bobot *voting* fitur yang paling akurat akan lebih tinggi daripada fitur-fitur yang hanya mendekati menebak. Rumus menaikkan bobot:

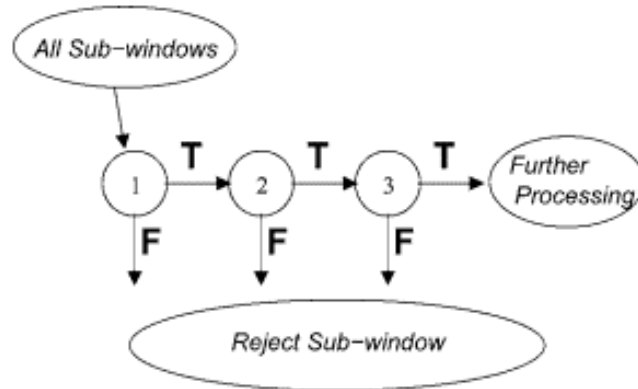
$$\text{image weights} \times = \exp(\alpha \times \text{indikator}) \quad (3.3)$$

$$\text{image weights} \div = \sum \text{image weights} \quad (3.4)$$

weak classifier berikutnya lalu akan melakukan prediksi dengan set yang sama, namun dengan bobot gambar yang sudah berubah karena *weak classifier*. Sementara bobot *voting weak classifier* sebelumnya akan disimpan ke array untuk digunakan nanti.

Ketika semua *weak learner* sudah dicari bobot *voting*-nya, akan dibandingkan akurasi *strong classifier* yang dibuat dengan iterasi sebelumnya. Bila didapat bahwa ada penurunan akurasi, maupun tidak ada perubahan, maka iterasi Boosting akan disudahi dan *strong classifier* pada iterasi ini menjadi *final strong classifier*.

3.3.5 Pembuatan *Attentional Cascade*



Gambar 3.7: *Workflow* dari *Attentional Cascade*

Karena bobot *voting* dan urutan *weak classifier* sudah ditentukan pada tahap *Boosting*, pada tahap ini hanya perlu membagi *weak classifier* menjadi beberapa *stage* yang nantinya bisa dipanggil secara terpisah. Sebuah *stage* berlaku layaknya sebuah *strong classifier* kecil yang ditargetkan hanya memiliki tingkat akurasi paling tidak 50% saja. Hal ini dilakukan agar pendeteksian seluruh *sub-window* dapat dilakukan tanpa harus memanggil keseluruhan dari *strong classifier*. Metode konstruksi sebuah *stage cascade* adalah sebagai berikut:

Algorithm 4 Cascade Train Stage

```

1: function TRAIN_STAGE
2:   detection_rate  $\leftarrow$  0
3:   while detection_rate < 0.5 do
4:     if len(features) == 0 then
5:       break
6:     end if
7:     self.features.append(features)
8:     detection_rate  $\leftarrow$  accuracy_score()
9:   end while
10: end function

```

Nantinya dengan memanggil keseluruhan *cascade* untuk melakukan klasifikasi, *stage* dengan satu persatu mengklasifikasi *sub-window* yang sudah dicek. Bila sebuah *stage* mem-*voting* sebuah *sub-window* sebagai kelas negatif (Dalam hal ini *voting* seluruh *weak classifier* didalam *cascade* mengembalikan kelas 0 atau

negatif) maka *stage* akan menghentikan klasifikasi untuk *sub-window* tersebut dan melanjutkan ke *sub-window* berikutnya. Sebaliknya bila *stage* mengembalikan kelas selain 0 (1, 2, maupun 3) maka klasifikasi akan dilanjutkan untuk *sub-window* tersebut sampai salah satu *stage* lainnya mem-*voting* kelas negatif atau semua *stage* habis. Dalam situasi habis, *voting* kelas akan mengambil suara dari semua *weak classifier* dari semua *stage*.

3.4 Skenario Eksperimen dan Validasi

Tahapan ini adalah penggunaan *classifier* yang sebenarnya dengan tujuan memvalidasi akurasi dari *classifier* tersebut. Gambar ikan yang akan dipakai dalam proses validasi akan melalui beberapa langkah dalam tahap ini, yaitu: *Pre-processing* dalam bentuk *grayscale*, dan deteksi yang sesungguhnya menggunakan *cascade* yang telah dibuat dengan metode Sliding Window. Terlebih, klasifikasi akan dilakukan di tiga area berbeda pada gambar: area kiri untuk mendeteksi mulut, area tengah untuk mendeteksi sirip, dan area kanan untuk mendeteksi ekor. Pada akhirnya ketiga *cascade* dari ketiga area tersebut akan mem-*voting* kelas dari objek pada gambar. Bila didapat bahwa ketiga *cascade* tersebut mem-*voting* tiga kelas yang berbeda, maka kelas yang dipilih adalah 0 atau negatif.

3.4.1 *Pre-processing*

Untuk klasifikasi sebenarnya, gambar yang akan digunakan akan diproses terlebih dahulu. Gambar awalnya akan melalui proses *pre-processing* dan dirubah ke dalam warna *grayscale*. Selain itu resolusi gambar akan dirubah menjadi 350 x 200 piksel untuk mempercepat proses klasifikasi.

3.4.2 Klasifikasi

Pada tahap ini *sliding window* akan mulai bergerak dari pojok kiri atas untuk memulai klasifikasi pada area kiri menggunakan *cascade* yang sudah dilatih untuk mengklasifikasi mulut ikan. Hal ini dilakukan hingga seluruh *sub-window* sudah diklasifikasi dengan hasil negatif, atau bila salah satu *sub-window* mengklasifikasi salah satu kelas positif. Setelah itu maka klasifikasi pada area tengah atau sirip akan dimulai, dan setelahnya baru area kanan atau ekor.

cascade bekerja agak berbeda pada klasifikasi sebenarnya. Melainkan daripada menghitung nilai intensitas cahaya dan fitur pada semua piksel pada gambar, *cascade* hanya menghitung nilai fitur yang berhubungan dengan *weak classifier* dalam *stage cascade* sedang melakukan klasifikasi.

Algorithm 5 Final Cascade Classification

```

1: function FINALCASCADECLASSIFICATION(image,  $x_{\text{offset}}$ ,  $y_{\text{offset}}$ )
2:   scoreboard  $\leftarrow$  array([0, 0, 0, 0])
3:   for  $i$  in range(len(self.stages)) do
4:     stage_scoreboard  $\leftarrow$  self.stages[ $i$ ].stage_prediction()
5:     if stage_scoreboard.argmax() == 0 then break
6:     else
7:       scoreboard  $\leftarrow$  scoreboard + stage_scoreboard
8:     end if
9:   end for
10:  return scoreboard.argmax()
11: end function

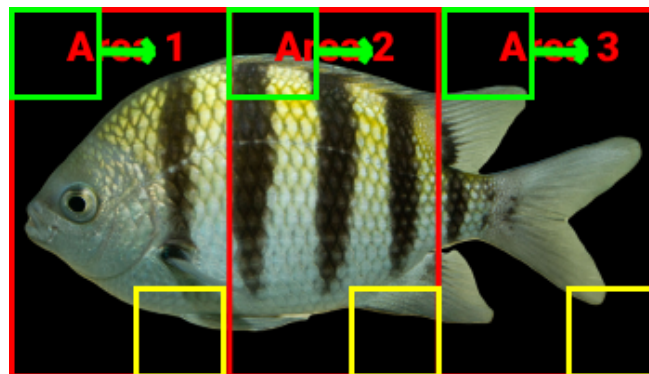
```

Algorithm 6 Stage Prediction

```

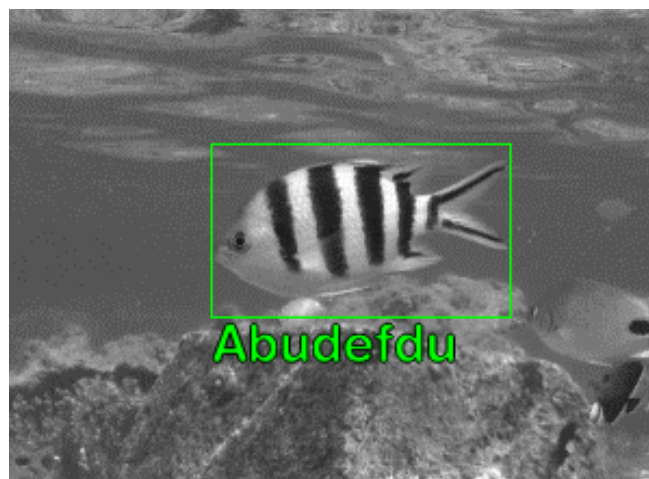
1: function STAGEPREDICTION(image,  $x_{\text{offset}}$ ,  $y_{\text{offset}}$ , scoreboard)
2:   for  $i$  in range(len(self.features)) do
3:     feature_type,  $x$ ,  $y$ , width, height  $\leftarrow$  self.features[ $i$ ]
4:      $x \leftarrow x + x_{\text{offset}}$ 
5:      $y \leftarrow y + y_{\text{offset}}$ 
6:     updated_feature  $\leftarrow$  (feature_type,  $x$ ,  $y$ , width, height)
7:     data_features  $\leftarrow$  compute_feature_with_matrix(image, 0, updated_feature)
8:     prediction  $\leftarrow$  self.trees[ $i$ ].predict(data_features)
9:     scoreboard[prediction]  $\leftarrow$  scoreboard[prediction] +  $1 \times$  self.alpha_list[ $i$ ]
10:  end for
11:  return scoreboard
12: end function

```



Gambar 3.8: titik awal *sliding window* (kotak hijau) dan titik akhir (kotak kuning)

3.4.3 Anotasi



Gambar 3.9: Gambaran *sub-window* yang berhasil mengklasifikasi ikan didalam gambar

Setelah semua *sub-window* sudah diklasifikasi dengan menggunakan *strong classifier*. Algoritma akan menggambarkan di lokasi *sub-window* yang positif terklasifikasi (Memiliki salah satu kelas ikan yang telah dilatih ke *strong classifier*), *bounding box* untuk menganotasi kelasnya. Pengguna lalu dapat menentukan dari hasil anotasi bilamana target akurasi sudah tercapai.

DAFTAR PUSTAKA

- Al-Amri, C. F. (2020). "Rancangan Bangun Fish Counter Untuk Menghitung Bibit Ikan Lele".
- Diansari, R., E. Arini, and T. Elfitasari (2013). "Pengaruh Kepadatan Yang Berbeda Terhadap Kelulushidupan dan Pertumbuhan Ikan Nila (*Oreochromis niloticus*) Pada Sistem Resirkulasi Dengan Filter Zeolit".
- Freund, Y. and R. E. Schapire (1996). "A Decision-Theoretic Generalization of On-Line Learning and an Application to Boosting".
- Ho, W. T., H. W. Lim, and Y. H. Tay (2009). "Two-stage License Plate Detection using Gentle Adaboost and SIFT-SVM".
- Papageorgiou, C. P., M. Oren, and T. Poggio (1998). "A General Framework for Object Detection".
- Renno, J.-P., D. Makris, and G. A. Jones (2007). "Object Classification in Visual Surveillance Using Adaboost".
- Rusydi, M. I. (2019). "Perancangan Mesin Penghitung Benih Ikan Otomatis untuk Membantu Kinerja Peternak Ikan".
- Sunartono (2023). *Fantastis! Menteri KKP Sebut Nilai Pasar Ikan Capai Rp2.400 Triliun*. URL: <https://news.harianjogja.com/read/2023/02/28/500/1127655/fantastis-menteri-kkp-sebut-nilai-pasar-ikan-capai-rp2400-triliun> (visited on 08/08/2023).
- Viola, P. and M. J. Jones (2004). "Robust Real-Time Face Detection".
- Weber, B. (2006). "Generic Object Detection using AdaBoost".