

LAPORAN PENELITIAN KoPSI

SocialCam: Sistem Detektor Penerapan Social Distancing Real-Time Menggunakan Kamera Berbasis Algoritma Deep Learning YOLOv4 Sebagai Upaya Pencegahan Penyebaran COVID-19 di Fasilitas Umum

Oleh:

Raihan Adhipratama Arvi

NISN: 0037054239

Fisika Terapan Rekayasa (FTR)

SMA Negeri 1 Sumatera Barat Kota Padang Panjang, Provinsi Sumatera Barat Tahun 2021

PERNYATAAN ORISINALITAS PENELITI

PERNYATAAN PENELITI

Yang bertanda tangan di bawah ini:

Nama

: Raihan Adhipratama Arvi

Tempat/Tanggal Lahir

: Padang / 16 Juli 2003

NISN

: 0037054239

Asal Sekolah

: SMAN 1 Sumatera Barat

dengan ini menyatakan sejujurnya bahwa laporan penelitian saya dengan judul

SocialCam: Sistem Detektor Penerapan *Social Distancing Real-Time* Menggunakan Kamera Berbasis Algoritma *Deep Learning* YOLOv4 Sebagai Upaya Pencegahan Penyebaran COVID-19 di Fasilitas Umum.

bersifat orisinal/bukan plagiasi/belum pernah dikompetisikan dan/atau pernah dilombakan tetapi belum mendapat juara/penghargaan di tingkat Nasional/Internasional

Bilamana di kemudian hari ditemukan ketidaksesuaian dengan pernyataan ini, saya bersedia menerima konsekuensi sesuai aturan KoPSI.

Demikian pernyataan ini dibuat dengan sesungguhnya dan dengan sebenar-benarnya.

Dibuat di: Kota Padang Panjang Pada Tanggal: 02 September 2021

Mengetahui,

Guru Pembimbing,

Nilma Herrita W. S., S.Pd, M.Si

NIP: 19730222 200501 2 005

Yang membuat pernyataan,

Poihan Adhirratama

Raihan Adhipratama Arvi NISN: 0037054239

SocialCam: Sistem Detektor Penerapan Social Distancing Real-Time Menggunakan Kamera Berbasis Algoritma Deep Learning YOLOv4 Sebagai Upaya Pencegahan Penyebaran COVID-19 di Fasilitas Umum

Oleh:

Raihan Adhipratama Arvi

SMA Negeri 1 Sumatera Barat, Jalan Syekh Ibrahim Musa, Sigando, Padang Panjang Tim., Kota Padang Panjang, Sumatera Barat 27126

e-mail: raihanadhiarvi@gmail.com
tel: +62 812 1000 2845

ABSTRAK

Social distancing merupakan salah satu cara meminimalisir penyebaran COVID-19. Pemerintah Indonesia sendiri menetapkan social distancing sebagai suatu kewajiban di tempat-tempat umum dengan jarak minimal 1 meter antarindividu. Penelitian ini berfokus dalam pengembangan software dan model detektor social distancing real-time berbasis YOLOv4 menggunakan kamera CCTV. Training model YOLOv4 dilakukan terhadap 400 gambar dataset detektor pedestrian dengan 5000 iterasi. Metode analisis data yang digunakan adalah metode deskriptif, dalam kasus ini mendeskripsikan hasil pengembangan program, metode komparatif yang digunakan untuk membandingkan data pengujian terhadap variasi kondisi kontrol, dan perhitungan nilai AP (average precision). Program memiliki beberapa fitur unggulan dalam deteksi social distancing seperti input berupa file video dan kamera, kalibrasi otomatis, video output, log, dan argument parser. Program menggunakan algoritma perspective wrap sebagai solusi dari distorsi perspektif atau foreshortening dari perspektif kamera, sehingga pengukuran jarak yang dilakukan akurat. Program juga akan memberikan peringatan berupa suara apabila minimal pelanggaran telah terdeteksi selama beberapa satuan waktu yang dapat dikonfigurasi. Hasil training untuk 5000 iterasi memakan waktu sekitar 16 jam 25 menit dengan training loss sebesar 0,8421. Berdasarkan pengujian yang dilakukan, program telah mencapai predikat real-time dengan kecepatan deteksi hingga 42,84 FPS. Pengujian akurasi model YOLOv4 yang dilakukan terhadap 113 dataset validasi menghasilkan average precision (AP) untuk AP50 sebesar 82,82% dan AP75 sebesar 59,27%. Program ini berpotensi menjadi solusi tepat bagi instansi pemerintah ataupun swasta dalam automasi deteksi social distancing di tempat-tempat umum sebagai salah satu langkah pencegahan penyebaran COVID-19 di Indonesia.

KATA KUNCI: social distancing, YOLOv4, CCTV

KATA PENGANTAR

Puji dan syukur penulis hantarkan ke hadirat Allah Swt. Karena atas berkat rahmat dan karunia-Nya penulis telah dapat menyelesaikan laporan hasil penelitian yang berjudul "SocialCam: Sistem Detektor Penerapan Social Distancing Real-Time Menggunakan Kamera Berbasis Algoritma Deep Learning YOLOv4 Sebagai Upaya Pencegahan Penyebaran COVID-19 di Fasilitas Umum".

Penulis telah melaksanakan penelitian dan menulis laporan penelitian ini dengan maksimal. Namun, keterbatasan pelaksanaan penelitian membuat laporan penelitian ini tidak luput dari kekurangan. Oleh karena itu, dengan rendah hati penulis memohon kritik dan saran yang membangun dari berbagai pihak demi perbaikan di masa depan.

Penulis memohon maaf apabila ada hal yang kurang berkenaan pada tempatnya. Semoga penelitian ini membawa segenap manfaat bagi para pembaca dan nantinya bisa menjadi acuan dalam pengembangan ilmu pengetahuan Indonesia.

Kota Padang Panjang, 25 September 2021

Penulis, Raihan Adhipratama Arvi

NISN: 0037054239

DAFTAR ISI

PERNY	YATAAN ORISINALITAS PENELITI	i
ABSTI	RAK	ii
KATA	PENGANTAR	iii
DAFT	AR ISI	iv
DAFT	AR GAMBAR	vi
DAFT	AR TABEL	vi
DAFT	AR DIAGRAM	vi
BAB 1	. PENDAHULUAN	1
1.1	LATAR BELAKANG	1
1.2	RUMUSAN MASALAH	2
1.3	TUJUAN PENELITIAN	2
1.4	MANFAAT PENELITIAN	2
BAB 2	. TINJAUAN PUSTAKA	3
2.1	PENELITIAN TERDAHULU	3
2.2	SOCIAL DISTANCING	3
2.3	ALGORITMA OBJECT RECOGNITION	
2.4	YOLOv4	4
BAB 3	. METODE PENELITIAN	5
3.1	WAKTU DAN TEMPAT	5
3.2	METODE PENGUMPULAN DATA	5
3.3	ALUR PENELITIAN	5
3.4	KONSEP KERJA ALAT	5
3.5	ALAT DAN BAHAN	6
3.6	SOFTWARE DAN LIBRARY	6
3.7	DATASET	6
3.8	METODE PENGUMPULAN DATASET	6
3.9	LABELLING DATASET	7
3.10	PROSES TRAINING	7
3.11	TEKNIK ANALISIS DATA	8
BAB 4	. HASIL & PEMBAHASAN	9
4.1	ALGORITMA DETEKSI SOCIAL DISTANCING SOCIALCAM	
4.2	HASIL TRAINING MODEL SOCIALCAM	13
4.3	PENGUJIAN PERFORMA SOCIALCAM	14
RAR 5	KESIMPI II AN & SARAN	17

5.1	KESIMPULAN	17
5.2	SARAN	17
UCAPA	N TERIMA KASIH	18
REFERE	ENSI	19
LAMPIF	RAN	20
LAMPIF	RAN 1. SURAT PERNYATAAN ORISINALITAS	21
LAMPIF	RAN 2. SURAT TUGAS PEMBIMBING DARI KEPALA SEKOLAH	22
LAMPIF	RAN 3. SPESIFIKASI ALAT YANG DIGUNAKAN	23
LAMPIF	RAN 4. ALAT & BAHAN	25
LAMPIF	RAN 5. LINK DATASET	27
LAMPIF	RAN 6. DOKUMENTASI PENELITIAN	29
LAMPIF	RAN 7. LINK GOOGLE DRIVE & GITHUB FILE PROGRAM SOCIALCAM	31
LAMPIF	RAN 8. LINK VIDEO SOCIALCAM	32
LAMPIF	RAN 9. PENGUJIAN RESOLUSI VIDEO	33
LAMPIF	RAN 10. LINK SOFTWARE YANG DIGUNAKAN	34
LAMPIF	RAN 11. TIME TABLE PENELITIAN	35
LAMPIF	RAN 12. DOKUMENTASI PROGRAM SOCIALCAM	36
LAMPIF	RAN 13. GRAFIK PENGUJIAN PERFORMA FPS	37
LAMPIF	RAN 14. HYPERPARAMETER PROSES TRAINING	38

DAFTAR GAMBAR

Gambar I MS COCO Benchmark (Alexey Bochkovskiy, 2020)	4
Gambar 2 Tampilan SocialCam	9
Gambar 3 Algoritma Deteksi Objek YOLO	10
Gambar 4 Penentuan Centroid	10
Gambar 5 Perspective Wrap SocialCam	11
Gambar 6 Penentuan Jarak Subjek	11
Gambar 7 Nilai Training Loss Model SocialCam	13
Gambar 8 Nilai Average Precision (AP) SocialCam. AP50 (kiri) dan AP75 (kanan)	14
Gambar 9 Grafik Pengujian Pengukuran Jarak SocialCam	16
Tabal 1 Cafturara dan Libuara	6
Tabel 1 Software dan Library	
Tabel 2 Hasil Pengujian Performa FPS SocialCam	15
DAFTAR DIAGRAM	
Diagram 1 Alur Penelitian	5
Diagram 2 Algoritma Pemberian Peringatan SocialCam	12

BAB 1. PENDAHULUAN

1.1 LATAR BELAKANG

Awal tahun 2020 merupakan peristiwa yang bersejarah bagi seluruh dunia. Hal ini disebabkan oleh munculnya wabah penyakit *coronavirus disease* atau COVID-19. Wabah ini menyebar dengan cepat ke seluruh belahan dunia. Negara Indonesia sendiri mengonfirmasikan dua kasus COVID-19 pertama pada tanggal 2 Maret 2020. Satuan Tugas Penanganan COVID-19 terhitung tanggal 26 Mei 2021 menyatakan kasus COVID-19 di Indonesia telah mencapai 1.791.221 terinfeksi, 1.645.263 telah sembuh, dan 49.771 meninggal dunia.

Wabah COVID-19 yang semakin memburuk membuat pemerintah Indonesia menutup tempattempat umum seperti pusat perbelanjaan dan sekolah serta memberlakukan pembatasan sosial berskala besar (PSBB) sebagai upaya pemutusan rantai penyebaran COVID-19 di Indonesia. Namun, dikarenakan dampak negatif PSBB pada bidang perekonomian nasional, PSBB kembali dihapuskan dan tempat-tempat umum kembali dibuka secara bertahap. Sebagai upaya pemerintah dalam menekan angka penyebaran COVID-19 di Indonesia, pemerintah menerapkan peraturan adaptasi kebiasaan baru (*new normal*) dengan segenap protokol kesehatan yang harus dipatuhi. Peraturan ini dimuat dalam Keputusan Menteri Kesehatan Republik Indonesia Nomor HK.01.07/MENKES/382/2020.

Salah satu poin penting dalam Keputusan Menteri Kesehatan Republik Indonesia tersebut adalah mewajibkan bagi para individu yang berada di tempat-tempat umum untuk melakukan social distancing atau menjaga jarak dengan jarak minimal 1 meter antar individu. Selain itu, pengelola fasilitas umum juga diwajibkan untuk menjaga penerapan aturan social distancing pada fasilitas yang dikelola. Misalnya dengan mengatur jarak antri, mengatur jarak kursi, dan menegur pelanggar peraturan social distancing. Namun, nyatanya masih banyak ditemukan pelanggaran aturan social distancing dalam kehidupan sehari-hari. Hal ini disebabkan oleh berbagai faktor, mulai dari kelalaian pengelola fasilitas umum, tingkat kepedulian masyarakat yang rendah, luasnya area fasilitas umum yang menyulitkan pemantauan penerapan social distancing, dan banyaknya jumlah pengunjung yang berada di fasilitas umum tersebut sehingga menyulitkan penerapan peraturan social distancing. Hal ini juga membuat angka penyebaran COVID-19 semakin naik.

Salah satu upaya dalam mengatasi masalah tersebut adalah dengan mengembangkan alat yang menggunakan teknologi *deep learning* untuk mendeteksi penerapan *social distancing* pada fasilitas umum melalui kamera secara *real-time*, serta memberikan peringatan secara otomatis apabila ditemukan pelanggar *social distancing*. Alat pertama-tama akan mendeteksi keberadaan setiap manusia pada gambar yang dihasilkan dari kamera, lalu alat akan melakukan perhitungan jarak antar setiap manusia tersebut. Alat ini kemudian dapat dipasang pada fasilitas-fasilitas umum seperti sekolah, pusat perbelanjaan, dan bandar udara sebagai pemantau penerapan *social distancing*. Alat ini berpotensi efektif dan efisien dalam mendeteksi penerapan *social distancing* karena wujudnya yang seperti kamera CCTV, sehingga dapat dipasang di segala sudut ruangan dan dapat menjangkau seluruh area fasilitas umum. Selain itu, alat ini dapat dikontrol oleh orang yang memantau melalui monitor yang menampilkan berbagai tampilan deteksi dari berbagai ruangan secara jarak jauh. Pemantau juga terbantu dalam menjaga penerapan *social distancing* karena proses deteksi berjalan otomatis. Sehingga penerapan *social distancing* pada tempat-tempat umum yang luas dan ramai akan pengunjung dapat dilakukan dengan mudah dan aman bagi orang yang memantau.

Algoritma deep learning yang akan digunakan pada alat ini adalah algoritma You Only Look Once V4 (YOLOv4). Algoritma ini digunakan karena didesain untuk proses deteksi objek pada gambar digital, memiliki akurasi yang relatif tinggi dibandingkan algoritma lainnya, serta memiliki kecepatan deteksi yang relatif cepat. Sehingga algoritma YOLOv4 ini sesuai untuk digunakan untuk melakukan deteksi penerapan social distancing melalui kamera secara real-time. Berdasarkan uraian diatas, penulis mengangkat judul penelitian "SocialCam: Sistem Detektor Penerapan Social Distancing Real-Time Menggunakan Kamera Berbasis Algoritma Deep Learning YOLOv4 Sebagai Upaya Pencegahan Penyebaran COVID-19 di Fasilitas Umum".

1.2 RUMUSAN MASALAH

Berdasarkan permasalahan diatas, penulis merumuskan rumusan masalah sebagai berikut.

- 1. Bagaimana algoritma deteksi *social distancing* SocialCam?
- 2. Bagaimana hasil training model deteksi social distancing SocialCam?
- 3. Bagaimana hasil pengujian performa program deteksi social distancing SocialCam?

1.3 TUJUAN PENELITIAN

Tujuan dari dilakukannya penelitian ini adalah sebagai berikut.

- 1. Menjelaskan algoritma deteksi social distancing SocialCam.
- 2. Mengetahui hasil training model deteksi social distancing SocialCam.
- 3. Mengetahui hasil pengujian performa program deteksi social distancing SocialCam.

1.4 MANFAAT PENELITIAN

Berikut merupakan manfaat penelitian.

1. Secara Teoritis

- a) Memberikan sumbangan ilmiah dalam penerapan *deep learning* melalui pengembangan alat deteksi *social distancing*.
- b) Sebagai bahan referensi bagi penelitian-penelitian selanjutnya yang berhubungan dengan algoritma *deep learning* YOLOv4.

2. Secara Praktis

- *a)* Mengembangkan prototipe alat yang berguna untuk meningkatkan kedisiplinan dalam penerapan *social distancing*.
- b) Menciptakan inovasi baru dalam perkembangan ilmu pengetahuan dalam bidang *deep learning* dan penerapannya.

BAB 2. TINJAUAN PUSTAKA

2.1 PENELITIAN TERDAHULU

Firnanda Al Islama A.P., dkk. (2021) melakukan penelitian dengan judul "Pengaruh Resolusi Video Terhadap Akurasi Menggunakan Algoritma YOLOv4 dalam Deteksi Citra Objek pada CCTV". Penelitian ini bertujuan untuk mengetahui pengaruh resolusi video terhadap akurasi YOLO dalam melakukan klasifikasi dan deteksi objek. Algoritma deteksi objek YOLO diuji dengan resolusi gambar yang berbeda-beda. Resolusi yang digunakan pada penelitian ini adalah 4K, 2K, 1080p, 720p, 480p, 320p, 240p, dan 144p. Akurasi bounding box deteksi objek YOLO yang terbaik didapatkan pada video dengan resolusi 4K dengan akurasi mencapai 92% dan akurasi paling buruk didapatkan pada video dengan resolusi 144p karena YOLO tidak dapat melakukan deteksi dalam gambar. Akurasi klasifikasi objek YOLO paling akurat didapatkan pada video dengan resolusi 4K dengan akurasi 100% dan akurasi klasifikasi objek YOLO paling rendah pada resolusi 240p dengan akurasi 71%. Kesimpulannya adalah akurasi objek yang berhasil dikenali oleh YOLO berbanding lurus dengan kualitas resolusi kamera.

Jimin Yu dan Wei Zhang (2021) melakukan penelitian dengan judul "Face Mask Wearing Detection Algorithm Based on Improved YOLO-v4". Penelitian ini berfokus untuk mengembangkan model deteksi masker berbasis algoritma YOLOv4 yang disempurnakan. Setelah melalui proses training yang memakan waktu 2.834 jam, model yang dihasilkan dapat melakukan deteksi pada satu gambar dengan waktu 0.022s dan berjalan pada 54.57 FPS pada deteksi berbasis video.

Penelitian terdahulu digunakan sebagai acuan dalam melakukan penelitian, khususnya dalam mengembangkan *model* deteksi manusia YOLOv4 sebagai dasar program deteksi *social distancing*. Sehingga, *model* yang dihasilkan dapat bekerja dengan optimal dan memiliki akurasi yang baik.

2.2 SOCIAL DISTANCING

Salah satu upaya Pemerintah Indonesia dalam mencegah penularan COVID-19 di Indonesia adalah dengan menerapkan peraturan mengenai penerapan protokol kesehatan dalam masa adaptasi kebiasaan baru (*new normal*). Peraturan mengenai protokol kesehatan ini dimuat secara jelas dalam Keputusan Menteri Kesehatan Republik Indonesia Nomor HK.01.07/MENKES/382/2020 yang ditetapkan pada 19 Juni 2020.

Berdasarkan peraturan tersebut, pengelola tempat-tempat umum diwajibkan untuk menerapkan *social distancing*. Hal ini berlaku bagi karyawan maupun bagi pengunjung yang ada. Pengelola juga diwajibkan untuk mengatur jarak antri dan jarak kursi sesuai protokol. Jarak minimal yang direkomendasikan oleh Kementerian Kesehatan RI adalah 1 meter setiap individu.

Alat yang dikembangkan dalam penelitian ini dapat digunakan untuk menunjang penerapan protokol kesehatan pada fasilitas umum dengan algoritma *deep learning* dalam mendeteksi penerapan *social distancing* pada tempat-tempat umum.

2.3 ALGORITMA OBJECT RECOGNITION

Object recognition atau pengenalan objek, adalah istilah yang merujuk kepada proses komputer yang meliputi identifikasi objek dalam gambar digital. Russakovsky, dkk. (2015) menjelaskan ada tiga jenis *object recognition*.

1. Image Classification

Image classification merupakan proses yang untuk menentukan kelas dari objek dalam sebuah gambar digital.

2. Object Localization

Object localization merupakan algoritma untuk menentukan lokasi objek dalam sebuah gambar dengan membuat bounding box disekeliling objek tersebut.

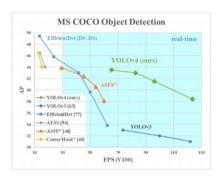
3. Object Detection

Menentukan lokasi dari sebuah objek dalam sebuah gambar dengan *bounding box* yang digambar disekeliling objek yang terdeteksi disertai dengan nama kelas dari objek yang dideteksi dalam sebuah gambar tersebut.

Berdasarkan uraian diatas, penulis akan menggunakan algoritma *object detection* dalam mendeteksi manusia dalam citra digital dalam melakukan deteksi *social distancing*.

2.4 YOLOv4

YOLOv4 adalah sebuah algoritma deteksi objek yang dikembangkan oleh Alexey Bochkovskiy, Chien-Yao Wang, dan Hong-Yuan Mark Liao pada tahun 2020. YOLOv4 merupakan pengembangan lebih lanjut dari algoritma YOLOv3. YOLOv4 mendapatkan predikat *real-time* saat diuji menggunakan *dataset* MS COCO dengan 43.5 % AP (*average precision*) yang berjalan pada 65 FPS saat dijalankan di kartu grafis Tesla V100. (Bochkovskiy, dkk., 2020) seperti pada Gambar 1.



Gambar 1 MS COCO Benchmark (Alexey Bochkovskiy, 2020).

YOLO (You Only Look Once) adalah salah satu metode deteksi objek yang menggunakan *single* convolutional neural network (CNN) layer yang memprediksikan bounding box serta probability class secara langsung dalam sekali pengujian (Redmon, dkk., 2016). Algoritma YOLOv4 memakai arsitektur CSPDarknet-53 atau biasa disebut juga dengan CSPNet yang merupakan backbone baru yang dapat meningkatkan learning capability dari CNN (Tsabita Al Asshifa H.K., 2021). CSPDarknet53 memiliki implementasi seperti CSP, FPN (Feature Pyramid Network), SPP (Spatial Pyramid Pooling), dan lainnya untuk meningkatkan performa deteksi algoritma (Renjira N.D., 2020).

Salah satu indikator performa deteksi objek YOLOv4 adalah nilai mAP. Nilai mAP merupakan matriks yang mengevaluasi performa dari *model* deteksi objek. Secara sederhana, mAP merupakan ratarata dari nilai *average precision* (AP) setiap kelas *model* yang berguna untuk mengukur seberapa bagus performa dari *weights* atau *model* hasil *training* data (Kusuma, dkk., 2021).

Penulis akan menggunakan algoritma YOLOv4 dalam mengembangkan *model* deteksi manusia sebagai bagian dari program deteksi *social distancing* pada tempat-tempat umum.

BAB 3. METODE PENELITIAN

3.1 WAKTU DAN TEMPAT

Penelitian ini dilakukan di kediaman penulis, yaitu di Kabupaten Tanah Datar, Provinsi Sumatera Barat dan di Kampus SMAN 1 Sumatera Barat. Hal ini bertujuan untuk mendapatkan data-data yang diperlukan dalam penelitian. Penelitian dilakukan pada rentang waktu bulan Juli – Oktober 2021. Rincian *time table* dari penelitian dapat dilihat pada Lampiran 11.

3.2 METODE PENGUMPULAN DATA

Dalam melakukan penelitian ini, penulis menggunakan tiga metode pengumpulan data. Metodemetode tersebut adalah studi literatur, penelitian eksperimen, dan pengujian alat. Studi literatur digunakan sebagai dasar dalam proses pengembangan alat sehingga alat yang dikembangkan menjadi optimal. Penelitian eksperimen merupakan metode yang digunakan untuk mendapatkan pengaruh perlakuan tertentu dengan perlakuan yang lain pada kondisi yang terkendali. Pengujian alat merupakan metode yang dilakukan dengan menguji akurasi *model* deteksi *deep learning* melalui kamera dengan berbagai kondisi berbeda dan menguji algoritma deteksi *social distancing*.

3.3 ALUR PENELITIAN

Alur pelaksanaan penelitian secara garis besar dapat dilihat pada Diagram 1.

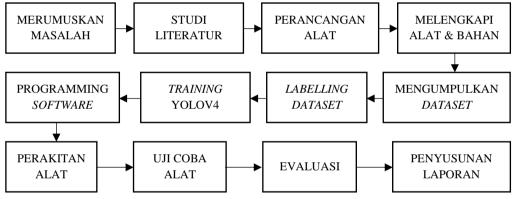


Diagram I Alur Penelitian

3.4 KONSEP KERJA ALAT

SocialCam merupakan alat yang digunakan untuk mendeteksi penerapan social distancing pada tempat-tempat umum melalui kamera secara real-time. SocialCam terdiri atas dua komponen utama, yaitu kamera dan komputer yang berfungsi sebagai server dalam melakukan deteksi social distancing. Penerapan sistem alat dapat berbentuk beberapa array atau jaringan kamera yang terhubung dengan satu server.

SocialCam pertama-tama akan mendeteksi keberadaan manusia dalam video menggunakan YOLOv4. Keberadaan manusia yang terdeteksi kemudian ditandai dengan kotak (*bounding box*). Pogram kemudian akan melakukan proses *perspective wrap* terhadap *input*. Program kemudian menentukan jarak dari setiap manusia yang terdeteksi dan melakukan translasi koordinat terhadap *perspective wrap*. Manusia yang berada pada jarak aman ditandai dengan kotak berwarna hijau. Apabila terjadi pelanggaran *social distancing* dan kondisi-kondisi berbunyinya alarm telah terpenuhi, maka kotak akan berwarna merah disertai dengan peringatan suara.

3.5 ALAT DAN BAHAN

Alat utama yang akan digunakan dalam penelitian ini adalah komputer, kamera DSLR, kabel HDMI, dan HDMI *capture card*. Komputer akan digunakan dalam pengembangan program, *training model* deteksi manusia berbasis YOLOv4, dan sebagai komputer untuk menjalankan program deteksi *social distancing* saat pengujian alat. Kamera DSLR akan digunakan sebagai kamera pengganti CCTV sementara dalam melakukan pemantauan penerapan *social distancing*. HDMI *capture card* akan digunakan untuk menghubungkan kamera DSLR dengan komputer sehingga hasil kamera dapat dilihat pada komputer. Spesifikasi alat-alat yang akan digunakan disediakan pada Lampiran 3.

3.6 SOFTWARE DAN LIBRARY

Software dan library yang akan digunakan dalam melakukan penelitian ini dapat dilihat pada Tabel 1. Link pengunduhan dan detail lengkap software dan library yang digunakan dapat dilihat pada Lampiran 10.

NO	SOFTWARE	LIBRARY
1	Python 3.9	OpenCV
2	PyCharm	Albumentations
3	Darknet	Numpy
4	Bulk Rename Utility	Subprocess
5	VisualStudio 2019	argparse

Tabel 1 Software dan Library

3.7 DATASET

Dataset merupakan kumpulan gambar-gambar yang nantinya digunakan sebagai bahan dalam proses training model deteksi manusia berbasis YOLOv4. Pada penelitian ini, dataset memiliki kelas tunggal (single-class), yaitu kelas "pedestrian". Total keseluruhan dataset adalah 500 gambar manusia full-body.

Kemudian, *dataset* tersebut akan dibagi menjadi dua bagian saat proses *training*. Yaitu *dataset* untuk *training* dan *dataset* validasi. *Dataset* validasi digunakan untuk menguji keakuratan *model* setelah proses *training*. Pada penelitian ini, penulis akan mengalokasikan 113 gambar dari total *dataset* untuk digunakan sebagai validasi *model deep learning*.

Link dataset yang digunakan pada penelitian ini terdapat pada Lampiran 5.

3.8 METODE PENGUMPULAN DATASET

Dalam proses pengumpulan *dataset*, penulis akan menggunakan beberapa metode. Metodemetode pengumpulan *dataset* adalah sebagai berikut.

1) SMAN 1 Sumatera Barat Pedestrian Dataset (SPD)

SMAN 1 Sumatera Barat *Pedestrian Dataset* (SPD) merupakan *dataset* yang berisi gambargambar *pedestrian* (pejalan kaki). SPD ini merupakan *dataset* yang penulis kumpulkan sendiri melalui beberapa sumber. Sumber pertama merupakan foto-foto dokumentasi kegiatan sekolah penulis yang diambil dari arsip OSIS SMAN 1 Sumatera Barat. Sumber kedua adalah pengambilan foto langsung pada saat kegiatan PTM terbatas di sekolah penulis, SMAN 1 Sumatera Barat. Dataset ini memiliki total 343 gambar dilengkapi anotasi berjenis YOLO.

2) Penn-Fudan Database for Pedestrian Detection and Segmentation Public Dataset

Penn-Fudan Database merupakan *dataset* yang digunakan untuk deteksi *pedestrian* atau pejalan kaki. Gambar-gambar dalam *dataset* diambil dari lingkungan kampus University of Pennsylvania, Fudan University, dan jalanan kota. Terdapat 170 gambar dengan 345 *pedestrian*, diantaranya 96 gambar diambil di University of Pennsylvania, dan 74 lainnya diambil di Fudan University. *Dataset* ini memiliki *size* total 51 MB (Computer and Information Science University of Pennsylvania, 2007).

Seluruh gambar dari berbagai sumber *dataset* itu kemudian dijadikan satu. Total keseluruhan adalah 513 gambar.

3.9 LABELLING DATASET

Dataset gambar yang telah dikumpulkan kemudian akan melalui proses labelling. Proses ini bertujuan untuk memberi anotasi koordinat objek yang akan dideteksi kepada setiap gambar dataset dan nama kelas objek tersebut. Sehingga pada saat proses training, program akan "mempelajari" bagian mana dalam suatu gambar dan termasuk kelas apa bagian dalam gambar tersebut. Proses labelling juga digunakan untuk penentuan ground-truth dataset validasi untuk pengujian akurasi model. Format yang digunakan adalah format anotasi YOLO.

Pada penelitian ini adalah dengan memberi kotak pada setiap bagian pada gambar yang menunjukan keberadaan manusia. Proses ini akan menghasilkan *file* baru pada setiap gambar *dataset* yang berisi informasi berupa teks. Informasi tersebut adalah informasi koordinat *bounding box* objek yang akan dideteksi serta kelas objek dalam kotak tersebut.

3.10 PROSES TRAINING

Proses *training* YOLOv4 akan menggunakan *framework* Darknet yang membutuhkan beberapa langkah pengerjaan. Berikut merupakan langkah-langkah *training model* YOLOv4 yang digunakan.

1. Proses Install Prerequisite

Prerequsite adalah program-program yang diperlukan sebagai prasyarat dalam melakukan *training*. Beberapa program-program ini adalah Visual Studio, OpenCV, dan *source code* Darknet.

2. Building DarkNet

Building merupakan proses konversi *source code* Darknet yang telah diunduh sebelumnya menjadi program utuh yang dapat dieksekusi oleh komputer. Proses *building* akan dilakukan menggunakan program Visual Studio 2019.

3. Konfigurasi Parameter DarkNet

Konfigurasi parameter DarkNet dilakukan agar *model* yang dihasilkan setelah proses *training* sesuai dengan keinginan. Beberapa parameter yang diatur adalah jumlah kelas, jenis kelas, direktori *dataset training*, direktori *label dataset*, direktori *dataset* validasi, ukuran gambar, dan *pre-trained weight* yang digunakan. *Pre-trained weight* yang digunakan disini adalah YOLOv4.

4. Training

Proses *training* akan menghasilkan *model* YOLOv4 *custom* yang akan digunakan untuk mendeteksi keberadaan manusia. Proses *training* juga akan menghasilkan informasi *accuracy* dan *loss* yang berfungsi untuk mengetahui akurasi *training* dari *model*.

3.11 TEKNIK ANALISIS DATA

Teknik analisis data yang digunakan adalah teknik deskriptif, teknik komparatif, perhitungan average precision (AP), dan perhitungan simpangan baku (standard deviation) serta variasi.

1. Teknik deskriptif

Metode penelitian deskriptif dilakukan untuk mengetahui keberadaan variabel independen, baik hanya pada satu variabel atau lebih tanpa membuat perbandingan variabel itu sendiri dan mencari hubungan dengan variabel lain (Sugiyono, 2017). Teknik deskriptif dalam penelitian ini digunakan dalam penjelasan algoritma alat, penjabaran grafik *training loss* dan mekanisme dari proses *training* YOLOv4, dan hasil pengujian langsung alat.

2. Teknik komparatif

Teknik penelitian komparatif merupakan teknik analisis yang membadingkan kondisi satu variabel atau lebih pada dua sampel yang berbeda, atau pada waktu yang berbeda (Sugiyono, 2017). Pada penelitian ini, teknik komparatif digunakan pada pengujian performa SocialCam terhadap resolusi video yang berbeda-beda.

3. Perhitungan average precision (AP)

Nilai *average precision* merupakan salah satu metode untuk mengevaluasi performa suatu model deteksi objek. Sedangkan *mean average precision* (mAP), merupakan rata-rata dari nilai *average precision* (AP) dari semua kelas dalam *model* deteksi objek. Sebelum perhitungan mAP, perlu dilakukan pengaturan nilai *threshold* pada IoU untuk menentukan validasi dari objek yang dideteksi. Beberapa nilai mAP yang umum adalah mAP50 dan mAP75 (Kusuma, dkk., 2021).

Penelitian ini menggunakan perhitungan nilai AP karena *model* SocialCam hanya memiliki satu kelas deteksi. Perhitungan nilai AP digunakan untuk menguji akurasi *model pedestrian detector* YOLOv4 SocialCam. Perhitungan nilai AP menggunakan *dataset* validasi yang telah diberi anotasi *ground-truth*. Perhitungan AP dalam penelitian ini menggunakan *intersection over union* (IoU) 0.50 dan IoU 0.75 atau dengan kata lain AP50 dan AP75.

4. Perhitungan variasi data dan simpangan baku (standard deviation) data

Terdapat beberapa ukuran penyebaran data dalam statistik. Beberapa diantaranya adalah simpangan baku (*standard deviation*) dan variasi data. Variasi data adalah perbandingan antara jumlah dari kuadrat selisih setiap data dan rata-ratanya dengan jumlahnya data. Variasi merupakan ukuran variasi atau ragam dari data-data yang ada. Simpangan baku merupakan kuadrat dari variasi. Simpangan baku mengukur bagaimana penyimpangan dari rata-rata data (Spiegel & Stephens, 2007).

Perhitungan simpangan baku dan variasi data digunakan dalam perhitungan persebaran data jarak maya subjek dalam citra terdistorsi perspektif sebelum translasi dan sesudah translasi *perspective wrap* untuk jarak subjek asli yang sama dari SocialCam.

BAB 4. HASIL & PEMBAHASAN

4.1 ALGORITMA DETEKSI SOCIAL DISTANCING SOCIALCAM

1. Parameter dan Fitur SocialCam



Gambar 2 Tampilan SocialCam

Program SocialCam dijalankan melalui Windows Command Line (CMD) dan memiliki argumen yang akan menentukan bagaimana program berjalan. Tautan video Youtube penjelasan program SocialCam dapat diakses pada Lampiran 8. Link Github SocialCam dapat diakses pada Lampiran 7.

Command untuk menjalankan program SocialCam adalah:

py SocialCam.py <options> <arguments>

Argumen-argumen dan opsi-opsi yang tersedia dalam program SocialCam terdapat dalam Lampiran 12.

2. Kalibrasi dan Konfigurasi Program SocialCam

Ada dua proses kalibrasi yang harus dilakukan agar program SocialCam berjalan semestinya. Kedua proses kalibrasi tersebut adalah kalibrasi jarak dan kalibrasi *perspective point*.

Kalibrasi jarak dilakukan untuk menyetel jarak minimal *social distancing* antar subjek terdeteksi. Hal ini dilakukan dengan kalibrasi manual jarak per piksel (misalnya jarak aman = 80 piksel). Kalibrasi dilakukan dengan mengubah langsung parameter MIN_DISTANCE pada *file* konfigurasi "socialcam_config.py".

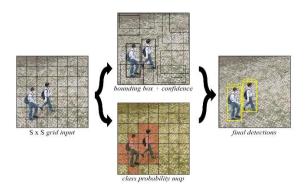
Kalibrasi *perspective point* dilakukan untuk menetapkan titik-titik koordinat *wrap perspective* untuk proses translasi *warp perspective* atau *bird's eye view*. Kalibrasi dapat dilakukan dengan mengubah langsung parameter SOURCE_POINTS pada *file* konfigurasi socialcam_config.py. Cara kedua adalah dengan menggunakan fitur kalibrasi langsung program yang dapat diakses melalui argumen "–getpoints 1". Argumen ini akan mengaktifkan fitur kalibrasi internal yang memungkinkan pengguna untuk memilih langsung titik perspektif pada gambar.

Konfigurasi program SocialCam dapat dilakukan dengan mengubah parameter-parameter yang ada dalam *file config* "socialcam_config.py". Terdapat beberapa parameter yang bisa dikonfigurasi

seperti *threshold* NMS, *input default*, *threshold confidence*, dan lain-lain. Penjelasan lengkap mengenai parameter konfigurasi dapat dilihat pada video penjelasan SocialCam di Lampiran 8.

3. Deteksi Pedestrian Menggunakan YOLO

Algoritma deteksi objek YOLO memiliki beberapa tahapan. Tahapan-tahapan tersebut dapat dilihat pada Gambar 3.



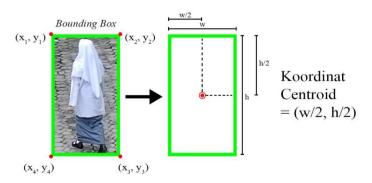
Gambar 3 Algoritma Deteksi Objek YOLO

Pertama, algoritma YOLO membagi input citra menjadi beberapa persegi sejumlah S x S *grid*. Masing-masing persegi kemudian akan melakukan proses deteksi objek pada areanya sendiri. Kemudian, setiap persegi *grid* akan melakukan prediksi *bounding box*. Tiap *bounding box* memiliki nilai *confidence rate* yang merupakan persentase seberapa yakin algoritma akan prediksi *bounding box*. Nilai *threshold confidence rate* yang kemudian digunakan sebagai batas *confidence rate* minimal dari *bounding box* sehingga *false prediction* dapat diminimalisir.

YOLO kemudian juga melakukan prediksi kelas dari gambar sesuai kelas yang ada dalam *model*. Pada kasus ini, model YOLO SocialCam merupakan model *single-class* dengan kelas tunggal '*pedestrian*'. Prediksi kelas dilakukan pada persegi-persegi yang diprediksi mengandung objek.

4. Penentuan Koordinat Titik Tengah Subjek (Centroid)

Penentuan koordinat titik tengah subjek digunakan sebagai langkah awal proses perhitungan jarak subjek. Ilustrasi penentuan titik tengah subjek dapat dilihat pada Gambar 4.

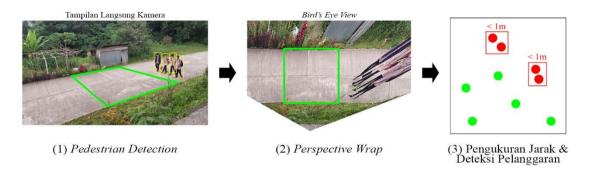


Gambar 4 Penentuan Centroid

Empat titik koordinat *bounding box* hasil deteksi manusia digunakan untuk mencari titik koordinat tengah kotak *bounding box* (*centroid*). Koordinat centroid ini kemudian ditranslasikan melalui gambar perspektif atas (*bird's eye view*) dan akan digunakan untuk menghitung jarak antar subjek terdeteksi.

5. *Perspective Wrap (Bird's Eve View)*

Gambar yang diambil melalui kamera memiliki distorsi perspektif atau *foreshortening*. Foreshortening adalah ilusi yang membuat suatu jarak di dunia asli yang tampak pada suatu titik pada gambar akan terlihat lebih pendek dibandingkan jarak yang sama di dunia asli pada titik yang berbeda pada gambar. Ilusi *foreshortening* ini akan menjadi masalah dalam perhitungan jarak antarsubjek social distancing. SocialCam menggunakan kalkulasi perspective wrap untuk mengatasi masalah ini sehingga perhitungan jarak di semua titik pada gambar akan akurat. Proses transformasi perspective wrap SocialCam dapat dilihat pada Gambar 5.



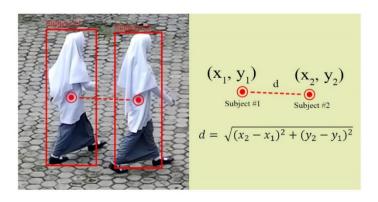
Gambar 5 Perspective Wrap SocialCam

Perspective wrap akan menjadikan kamera tampak samping menjadi tampak atas virtual (virtual top-view) sehingga ukuran objek dalam piksel di segala titik pada gambar adalah sama. Empat titik koordinat pada gambar akan diambil sebagai titik kalibrasi perspective wrap. Kemudian, empat titik tersebut akan diubah menjadi persegi sempurna dengan empat titik sudut siku-siku menghasilkan bird's eye view.

Koordinat-koordinat *centroid* yang telah didapatkan kemudian akan ditranslasikan sesuai dengan perhitungan *perspective wrap* yang telah dilakukan untuk selanjutnya dilakukan pengukuran jarak dan deteksi pelanggaran. Sehingga, pengukuran jarak dalam gambar akan sama di semua titik pada gambar dan tidak terpengaruh oleh *perspective distortion* atau *foreshortening*.

6. Penentuan Jarak antar Subjek

Penentuan jarak antar subjek akan menjadi dasar deteksi pelanggaran *social distancing* dan pemberian peringatan. Jarak antarsubjek adalah jarak *centroids* subjek dalam piksel yang telah ditranslasikan pada gambar perspektif atas (*bird's eye view*). Penentuan jarak antar subjek adalah seperti pada Gambar 6.



Gambar 6 Penentuan Jarak Subjek

Jarak antar subjek ditentukan menggunakan rumus euclidean distance.

$$d = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2}$$

Pelanggaran ditentukan dengan menghitung jarak subjek-subjek yang melebihi batas aman dalam piksel yang telah diatur pada tahapan kalibrasi di awal.

7. Pemberian Peringatan

Peringatan program SocialCam berupa suara bel yang dilanjutkan dengan suara peringatan dalam Bahasa Indonesia yang menginstruksikan untuk menjaga jarak. Peringatan suara akan dikeluarkan secara otomatis apabila kondisi peringatan terpenuhi. Algoritma yang penulis kembangkan untuk sistem pemberian alarm SocialCam dapat dilihat pada Diagram 2.

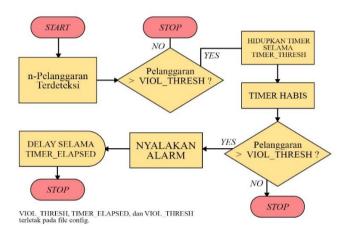


Diagram 2 Algoritma Pemberian Peringatan SocialCam

Ada dua kondisi berbunyinya alarm, yaitu minimal pelanggaran terdeteksi (VIOL_THRESH) dan lama interval pelanggaran terdeteksi (TIMER_THRESH). Apabila minimal pelanggaran terlampaui maka *timer* akan hidup. Apabila setelah *timer* telah habis dan minimal pelanggaran masih terlampaui, maka alarm akan hidup. Apabila saat *timer* masih hidup dan minimal pelanggaran kurang dari minimal, maka *timer* akan direset kembali.

Setiap alarm hidup, maka akan ada *timer* (TIMER_ELAPSED) pasca alarm. Selama TIMER_ELAPSED ini hidup, alarm tidak dapat hidup kembali. Alarm dapat hidup kembali apabila TIMER_ELAPSED telah habis. Algoritma ini dirancang untuk meminimalisir *false alarm* dan alarm beruntun.

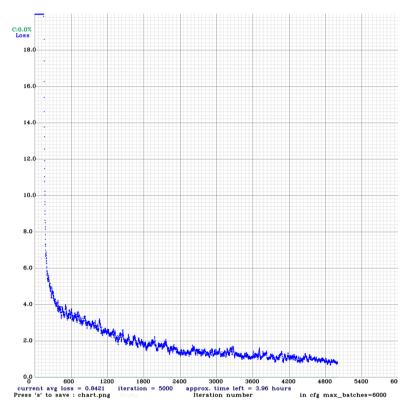
VIOL_THRESH, TIMER_THRESH, dan TIMER_ELAPSED dapat diatur dalam *file* konfigurasi SocialCam "socialcam_config.py".

Terdapat 5 buah *file* suara peringatan yang berbeda dalam program ini. Perbedaan terletak pada suara kalimat instruksi untuk menjaga jarak. Apabila kondisi peringatan suara terpenuhi, program SocialCam akan memilih secara acak satu dari lima suara yang tersedia untuk dibunyikan. Hal ini dilakukan agar suara peringatan tidak monoton dan alami.

4.2 HASIL TRAINING MODEL SOCIALCAM

Proses *training* dilakukan untuk jumlah 5000 iterasi menggunakan kartu grafis NVIDIA GTX1650Ti. Proses *training model* YOLOv4 dimulai pukul 01.20 sampai dengan pukul 17.45 pada hari Sabtu, 2 Oktober 2021. Proses *training* memakan waktu sekitar 16 jam 25 menit. *Hyperparameter* yang digunakan dalam proses *training* ini dapat dilihat pada Lampiran 14.

Gambar 7 berikut merupakan gambar grafik visualisasi *training loss* dari proses *training model pedestrian detection* SocialCam menggunakan Darknet dengan jumlah 5000 iterasi.



Gambar 7 Nilai Training Loss Model SocialCam

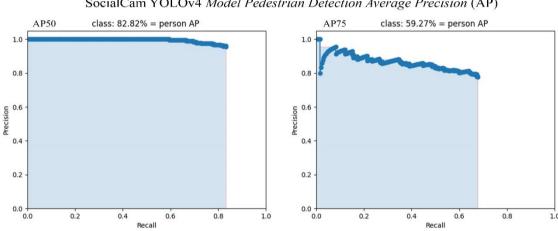
Berdasarkan grafik diatas, proses *training model* memiliki *training loss* < 2 pada iterasi ke-1800 dan terus melandai. Titik *training loss* terendah didapatkan pada iterasi ke-5000 dengan nilai *training loss* sebesar 0.8421.

4.3 PENGUJIAN PERFORMA SOCIALCAM

Pengujian performa dibagi tiga, pengujian akurasi deteksi pedestrian, pengujian FPS, dan pengujian pengukuran jarak. Pengujian dilakukan dengan menggunakan file dataset yang telah disiapkan sebelumnya. Pengujian akurasi menggunakan file dataset validasi yang berjumlah 113 gambar. Pengujian performa FPS menggunakan file dataset video yang berjumlah 7 video. Sedangkan pengujian pengukuran jarak menggunakan file dataset pengukuran jarak.

1. Pengujian Akurasi Deteksi *Pedestrian* SocialCam.

Pengujian dilakukan terhadap dataset validasi yang berjumlah 113 gambar. Gambar dataset telah melalui tahap anotasi atau labelling untuk penentuan ground-truth dari seluruh gambar dataset. Kemudian, dilakukan tahap deteksi dan ekstraksi bounding box menggunakan model deteksi pedestrian SocialCam. Menggunakan hasil deteksi ditentukan grafik nilai precision dan recall dari deteksi singleclass model. Melalui grafik kemudian dihitung average precision (AP) dari model dengan intersection over union (IoU) = 0.50 dan IoU = 0.75. Tabel precision dan recall hasil pengujian AP dapat dilihat pada Gambar 8.



SocialCam YOLOv4 Model Pedestrian Detection Average Precision (AP)

Gambar 8 Nilai Average Precision (AP) SocialCam. AP50 (kiri) dan AP75 (kanan).

Hasil pengujian model pedestrian detection SocialCam untuk single-class 'pedestrian' dengan IoU = 0.50 menghasilkan nilai AP50 sebesar 82,82%. Sedangkan pengujian yang dilakukan menggunakan IoU = 0.75 menghasilkan nilai AP75 sebesar 59,27%.

Tautan pengunduhan file weight SocialCam dapat diakses pada tautan di Lampiran 7. Anotasi koordinat bounding box hasil deteksi, dan dataset validasi beserta anotasi ground-truth yang digunakan berturut-turut dapat diakses pada Lampiran 5.

2. Pengujian Performa Program SocialCam terhadap Variasi Resolusi Video Input.

Pengujian dilakukan menggunakan cuplikan video sampel SMANSSU_ASRAMA_2.mp4 yang di-*cut* pada *frame* 00.20 - 01.20 sehingga memiliki panjang 1 menit dengan jumlah total 1799 *frame*. Semua video sampel ini berasal dari satu *file* video utama dengan resolusi 4k (3840 x 2160 piksel). *File* video utama ini kemudian melalui proses *resizing* sehingga menghasilkan 7 video dengan resolusi yang lebih rendah. Penjelasan mengenai *file* video yang digunakan dapat dilihat pada Lampiran 9.

Tabel 2 berikut menunjukan hasil pengujian performa SocialCam terhadap beberapa jenis resolusi video.

NO	Resolusi	GI	PU / CUDA*		CPU*
NO	Resolusi	Ave. FPS	Ave. FPS PROC	Ave. FPS	Ave. FPS PROC
1	2160p	19,66	11,78	11,69	6,27
2	1440p	29,04	19,51	14,28	7,23
3	1080p	37,42	26,67	15,23	7,66
4	720p	44,47	32,95	16,45	8,03
5	480p	48,77	37,06	16,70	8,19
6	360p	51,91	39,87	17,08	8,28
7	240p	54.93	42.84	17.22	8.25

Tabel 2 Hasil Pengujian Performa FPS SocialCam

Grafik visualisasi dari hasil pengujian dapat dilihat pada Lampiran 13.

Perhitungan FPS dibagi menjadi dua jenis. FPS merupakan perhitungan *frame per second* murni deteksi *pedestrian* atau manusia dari *model* YOLOv4. Sedangkan FPS *processing* (FPS PROC.) merupakan perhitungan *frame per second* total program SocialCam (waktu deteksi + waktu *processing* fitur-fitur program).

Berdasarkan hasil pengujian, semakin tinggi resolusi maka semakin rendah FPS program. Waktu pemrosesan diluar waktu deteksi murni juga memiliki dampak yang signifikan terhadap FPS program. FPS total tertinggi terdapat pada resolusi 240p GPU / CUDA dengan 42,84 FPS dan FPS total terendah terdapat pada resolusi 2160p CPU yaitu 6,27 FPS.

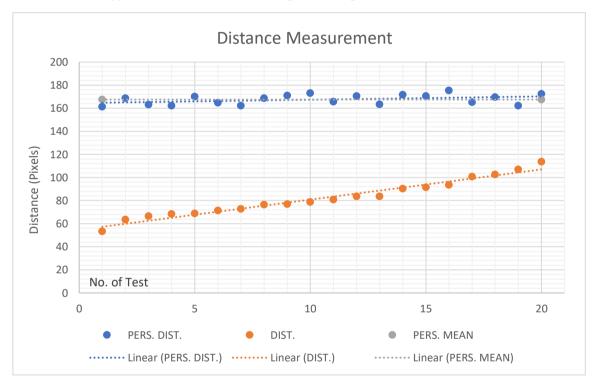
^{/ 240}p 34,93 42,84 *CPU AMD Ryzen 7 4800H 8GB RAM; GPU NVIDIA GTX1650Ti 4GB

3. Pengujian Algoritma Pengukuran Jarak dan *Perspective Wrap* SocialCam

Pengujian deteksi jarak dilakukan untuk menguji akurasi translasi *wrap perspective* atau *bird's eye view* program terhadap distorsi perspektif kamera. Pengujian dilakukan menggunakan *dataset* pengujian yang diambil dari lantai atas sekolah penulis diarahkan ke arah lapangan sehingga terdapat distorsi perspektif kamera yang cukup signifikan. Dataset yang dipakai dapat diakses pada Lampiran 5.

Pengujian dilakukan terhadap 20 gambar yang setiap gambarnya berisi dua subjek yang memiliki jarak yang sama (1 meter) di dunia asli pada setiap foto. Namun, pada setiap gambar subjek berdiri pada area gambar yang berbeda-beda dengan efek *foreshortening* yang berbeda-beda. Sehingga jarak maya subjek pada gambar digital pun berbeda-beda walau jarak di dunia asli adalah sama. Hasil yang diharapkan adalah jarak maya subjek setelah translasi memiliki variasi data yang serendah-rendahnya.

Hasil pengujian pengukuran jarak langsung dari gambar dan pengukuran jarak setelah ditranslasikan menggunakan *warp perspective* dapat dilihat pada Gambar 9.



Gambar 9 Grafik Pengujian Pengukuran Jarak SocialCam

Pada pengujian dengan 20 sampel gambar, jarak antara dua subjek terdekat memiliki jarak 53,32 px dan jarak terjauh 113,58 px. *Range* data jarak langsung pengujian adalah 60,26. Varian data adalah senilai 235,89 dengan *standard deviation* sebesar 15,36.

Setelah melalui tahap translasi *perspective wrap*, jarak antara dua subjek terdekat adalah 161,23 px dan jarak terjauh 172,32 px dengan *range* data 11,09. Varian data sebesar 17,75 dengan *standard deviation* sebesar 4,21.

Berdasarkan data tersebut, varian data untuk pengukuran jarak telah menurun signifikan dari 17,75 ke 4,21 untuk pengukuran dua subjek dengan jarak 1 meter pada 20 gambar dengan 20 titik pengujian yang berbeda setelah ditranslasikan menggunakan *perspective wrap*.

Hal ini menunjukkan bahwa tahapan *perspective wrap* berpotensi dalam mengatasi masalah *foreshortening* dalam pengukuran jarak dalam gambar yang memiliki distorsi perspektif.

BAB 5. KESIMPULAN & SARAN

5.1 KESIMPULAN

Setelah dilaksanakannya pengembangan *software* SocialCam, pengumpulan *dataset*, proses *training* menggunakan Darknet, evaluasi performa SocialCam terhadap berbagai resolusi video, pengujian nilai *average precision model*, dan pengujian translasi jarak *perspective wrap* atau *bird's eye view* program SocialCam, maka didapatkanlah kesimpulan sebagai berikut ini.

- 1. Algoritma SocialCam memiliki tahapan-tahapan penting dalam mendeteksi pelanggaran *social distancing*. Berikut ini adalah kesimpulan pada masing-masing indikator.
 - a. Eksekusi program SocialCam memiliki opsi dan argumen pada *argument parser* sebagai penentu bagaimana jalannya program.
 - SocialCam harus dikalibrasi terlebih dahulu sebelum dijalankan agar berjalan dengan baik.
 Adapun kalibrasi yang harus dilakukan adalah kalibrasi titik perspektif dan kalibrasi jarak minimum.
 - c. Deteksi *pedestrian* SocialCam menggunakan YOLOv4 *single-class* dengan kelas '*pedestrian*'.
 - d. Algoritma *perspective wrap* digunakan untuk mengatasi masalah *foreshortening* dalam pengukuran jarak subjek dalam gambar.
 - e. SocialCam memiliki alarm peringatan berupa suara. Kondisi berbunyinya alarm adalah minimal pelanggaran dan lama minimal pelanggaran terdeteksi.
- 2. Proses *training* SocialCam menghasilkan nilai *training loss model* pada titik iterasi ke-5000 sebesar 0.8421. Proses *training* menggunakan Darknet dengan jumlah 5000 iterasi memakan waktu 16 jam 25 menit.
- Pengujian performa SocialCam dibagi tiga jenis. Berikut ini adalah kesimpulan pada masingmasing indikator.
 - a. Hasil pengujian akurasi menghasilkan nilai *average precision* (AP) *model* SocialCam sebesar 82,82% untuk AP50 dan sebesar 59,27% untuk AP75.
 - b. Resolusi video sangat berpengaruh pada performa program. FPS tertinggi didapatkan saat program dijalankan menggunakan GPU dan berada pada resolusi video terendah.
 - c. Algoritma *perspective wrap* dapat mengatasi masalah distorsi perspektif. Hal ini dibuktikan dengan menurunnya *standard deviation* pengukuran jarak sebelum *perspective wrap* yaitu 15,36 menjadi 4,21 setelah ditranslasikan menggunakan *perspective wrap*.

5.2 SARAN

Adapun saran-saran untuk pelaksanaan penelitian lebih lanjut adalah sebagai berikut.

- 1. Perlunya pengembangan alarm peringatan yang bekerja spesifik terhadap kelompok atau individu. Misalnya peringatan yang berupa teguran kepada individu yang menggunakan baju berwarna tertentu atau kelompok yang berada di area tertentu. Sehingga peringatan tidak bersifat umum.
- 2. Pengembangan algoritma pengukuran jarak yang menggunakan gabungan konfigurasi kamera *stereo* dan *perspective wrap* dalam peningkatan akurasi pengukuran jarak.

UCAPAN TERIMA KASIH

Penulisan laporan hasil penelitian ini tidak terlepas dari bantuan dan dukungan dari berbagai pihak. Oleh karena itu, penulis menyampaikan ucapan terima kasih dan penghargaan kepada pihak-pihak yang telah membantu:

- 1. Umi Nilma Herrita Wisda Syam, S.Pd., M.Si. selaku guru pembimbing dalam melakukan penelitian ini yang senantiasa memberikan bimbingan kepada penulis.
- 2. Bapak Budi Hermawan, S.Pd., M.Si. selaku kepala sekolah yang berperan sebagai penanggung jawab dalam melakukan penelitian ini.
- 3. Bapak Hasdi Putra, S.T., M.T. selaku Dosen Fakultas Teknologi Informasi Universitas Andalas yang telah memberikan saran-saran atas pelaksanaan penelitian.
- 4. Pihak Kampus Fakultas Teknologi Informasi Universitas Andalas Kota Padang.
- 5. Bapak Yan Restu Freski, S.T., M.Eng. selaku Agen di Sekolah Ilmuan Minangkabau (SIM) yang senantiasa memberikan waktu luangnya untuk membimbing dan membina penulis dalam melakukan penelitian ini.
- 6. Maharaka Fadhilah, Fadil Hidayat dan Farhan Multazam Faras, teman-teman penulis yang telah membantu penulis dalam pelaksanaan penelitian.
- 7. Semua pihak-pihak lainnya yang penulis tidak dapat sebutkan satu persatu yang telah membantu dalam penyelesaian penelitian ini.

Penulis memohon maaf jika ada hal yang kurang pada penelitian ini. Penulis telah melakukan penelitian dan penulisan laporan ini dengan maksimal. Tetapi masih terdapat beberapa keterbatasan dalam pelaksanaan penelitian. Penulis memohon maaf apabila ada hal yang kurang berkenaan. Semoga penelitian ini membawa segenap manfaat bagi para pembaca dan nantinya bisa menjadi acuan dalam pengembangan ilmu pengetahuan Indonesia.

REFERENSI

- Bochkovskiy, Alexey, Chien-Yao W., Hong-Yuan M.L. 2020. YOLOv4: Optimal Speed and Accuracy of Object Detection. arXiv:2004.10934 [cs.CV].
- Computer and Informatics Science University of Pennsylvania. 2007. Penn-Fudan Database for Pedestrian Detection and Segmentation. https://www.cis.upenn.edu/~jshi/ped_html/ [20 September 2021 pukul 16.30].
- Dhiaegana, Renjira Naufhal, dan Dr. Ir. Rinaldi, M.T. 2020. Penerapan Convolutional Neural Network Untuk Deteksi Pedestrian Pada Sistem Autonomous Vehicle [Skripsi]. Bandung: Sekolah Teknik Elektro dan Informatika (STEI), Institut Teknologi Bandung.
- Kementerian Kesehatan Republik Indonesia. 2020. Keputusan Menteri Kesehatan Republik Indonesia Nomor HK.01.07/MENKES/382/2020 tentang Protokol Kesehatan bagi Masyarakat di Tempat dan Fasilitas Umum dalam Rangka Pencegahan dan Pengendalian Corona Virus Disease 2019 (COVID-19). Jakarta: Sekretariat Negara.
- Kusuma, T. A. A. H., Usman, K., & Saidah, S. (2021). People Counting for Public Transportations Using You Only Look Once Method. *Jurnal Teknik Informatika*, 2(1): 57-66. https://doi.org/10.20884/1.jutif.2021.2.2.77
- Putra, Firnanda Al Islama Achyunda, Jeffry A.F., Nadim A., Fitra A.B., Novanto Y. 2020. Pengaruh Resolusi Video Terhadap Akurasi Menggunakan Algoritma YOLOv4 dalam Deteksi Citra Objek pada CCTV.
- Redmon, J., Divvala, S., Girshick, R., dan Farhadi, A. 2016. You Only Look Once: Unified, Real-Time Object Detection. *IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition*: 779-788. doi: 10.1109/CVPR.2016.91
- Russakovsky, O., Deng, J., Su, H., Krause, J., Satheesh, S., Ma, S., Huang, Z., Karpathy, A., Khosla, A., Bernstein, M. dan Berg, A.C. 2015. ImageNet Large Scale Visual Recognition Challenge. *International Journal of Computer Vision*, 115(3): 211-252. arXiv:1409.0575v3 [cs.CV].
- Satuan Tugas Penanganan COVID-19. 2021. Peta Sebaran COVID-19. https://covid19.go.id/peta-sebaran-covid19 [26 Mei 2021 pukul 09.47].
- Spiegel, R.M. dan Stephens, L.J. 2007. Schaum's Outline of Statistics 4th Edition. New York: McGraw-Hill.
- Sugiyono. 2017. Metode Penelitian Kuantitatif, Kualitatif, dan R&D. Bandung: Alfabeta.
- Yu, J., & Zhang, W. 2021. Face mask wearing detection algorithm based on improved YOLO-v4. Sensors, 21(9): 3263. https://doi.org/10.3390/s21093263

LAMPIRAN

• DAFTAR LAMPIRAN

	T.	AM	IPIR	N 1.	SURAT	PERNYATA	AN ORISINALITA
--	----	----	-------------	------	-------	-----------------	----------------

LAMPIRAN 2. SURAT TUGAS PEMBIMBING DARI KEPALA SEKOLAH

LAMPIRAN 3. SPESIFIKASI ALAT YANG DIGUNAKAN

LAMPIRAN 4. ALAT & BAHAN

LAMPIRAN 5. LINK DATASET

LAMPIRAN 6. DOKUMENTASI PENELITIAN

LAMPIRAN 7. LINK GOOGLE DRIVE & GITHUB FILE PROGRAM SOCIALCAM

LAMPIRAN 8. LINK VIDEO SOCIALCAM

LAMPIRAN 9. PENGUJIAN RESOLUSI VIDEO

LAMPIRAN 10. LINK SOFTWARE YANG DIGUNAKAN

LAMPIRAN 11. TIME TABLE PENELITIAN

LAMPIRAN 12. DOKUMENTASI PROGRAM SOCIALCAM

LAMPIRAN 13. GRAFIK PENGUJIAN PERFORMA FPS

LAMPIRAN 14. HYPERPARAMETER PROSES TRAINING

LAMPIRAN 1. SURAT PERNYATAAN ORISINALITAS

PERNYATAAN PENELITI

Yang bertanda tangan di bawah ini:

Nama

: Raihan Adhipratama Arvi

Tempat/Tanggal Lahir NISN

: Padang / 16 Juli 2003 : 0037054239

Asal Sekolah

: SMAN 1 Sumatera Barat

dengan ini menyatakan sejujurnya bahwa laporan penelitian saya dengan judul

SocialCam: Sistem Detektor Penerapan Social Distancing Real-Time Menggunakan Kamera Berbasis Algoritma Deep Learning YOLOv4 Sebagai Upaya Pencegahan Penyebaran COVID-19 di Fasilitas Umum.

bersifat orisinal/bukan plagiasi/belum pernah dikompetisikan dan/atau pernah dilombakan tetapi belum mendapat juara/penghargaan di tingkat Nasional/Internasional

Bilamana di kemudian hari ditemukan ketidaksesuaian dengan pernyataan ini, saya bersedia menerima konsekuensi sesuai aturan KoPSI.

Demikian pernyataan ini dibuat dengan sesungguhnya dan dengan sebenar-benarnya.

Dibuat di: Kota Padang Panjang Pada Tanggal: 02 September 2021

Mengetahui,

Guru Pembimbing,

Nilma Herrita W. S., S.Pd, M.Si

NIP: 19730222 200501 2 005

Yang membuat pernyataan,

METERAL LIVIL TEMPES DBAJX087032559

> Raihan Adhipratama Arvi NISN: 0037054239

LAMPIRAN 2. SURAT TUGAS PEMBIMBING DARI KEPALA SEKOLAH



PEMERINTAH PROVINSI SUMATERA BARAT DINAS PENDIDIKAN CABANG DINAS WILAYAH I SMA NEGERI 1 SUMATERA BARAT



Jl. S Ibrahim Musa RT.009, Sigando, Padang Panjang Timur Kota Padang Panjang – Sumatera Barat. 27126 Telp: (0752) 485544 Website : www.sman1sumbar.sch.id

SURAT TUGAS

Nomor: 800./0464.a/SMA.01/SB/2021

Dasar

: Perintah Kepala Sekolah

Pertimbangan : Demi Kelancaran Kegiatan.

MEMERINTAHKAN KEPADA:

No	Nama/NIP	Pangkat/gol	Jabatan	Ket
1.	NILMA HERRITA WS, S.Pd,M.Si NIP 19730222 200501 2 005	Penata TK I,III/d	Guru	

Untuk

: Menjadi Pembimbing Siswa (Raihan Adhipratama Arvi) dalam Kegiatan

Lomba KOPSI 2021

Demikian Surat Tugas ini dibuat agar dapat dilaksanakan sebagaimana mestinya.

Ditetapkan di : Padang Panjang Pada tanggal : 02 Juni 2021

TERBUDI HERMAWAN, S.Pd., M.Si

Pembina Tk.I

TAH Kepala

SMAN 1 SUMATERA BARAT DINAS PENDIDIKAN

NIP 19700108 199201 1 002

LAMPIRAN 3. SPESIFIKASI ALAT YANG DIGUNAKAN

1. KOMPUTER LAPTOP

SPESIFIKASI	NILAI
Merk	ASUS TUF Gaming A15 Laptop
Operating System	Windows 10 Home 64-bit
Kartu Grafis	NVIDIA GeForce® GTX 1650 Ti 128 bits
VRAM VGA	4 GB GDDR6
CPU	AMD Ryzen 7 4800H 2.90 GHz
RAM	8 GB DDR4 3200MHz

2. KAMERA DSLR

SPESIFIKASI	NILAI
Merek	Canon EOS 600D
Focal Length Lensa	18 – 55 mm
Ukuran Sensor	22.3 x 14.9 mm
Ukuran Gambar Maksimal (tanpa crop)	5184 x 3456 pixel

3. HDMI CAPTURE CARD

SPESIFIKASI	NILAI
Max Input Resolution	3840×2160@30Hz
Support Video Format	8/10/12bit Deep Color
Max Output Resolution	1920×1080@30Hz
Video Output Format	YUV / JPEG
Input Cable Distance	≤15m AWG26 HDMI standard cable

4. KAMERA SMARTPHONE

SPESIFIKASI	NILAI
Merek	Samsung Galaxy A52 LTE
Focal Length Lensa	26 mm
Ukuran Sensor	1/1.7X"
Bukaan Lensa	f/1.8
Ukuran Pixel	0.8µm
Resolusi Gambar Maksimal	64 MP (Quad-Bayer)
Resolusi Video Maksimal	4K 30 FPS
Fitur Kamera Utama	OIS, EIS

LAMPIRAN 4. ALAT & BAHAN

NO	ALAT	FUNGSI	FOTO
1	Samsung Galaxy A52 LTE	Mengambil video sampel pengujian social distancing.	
2	Laptop Asus TUF Gaming A15	Memprogram program SocialCam.Membuat makalah.	K DPSI
3	DSLR Canon EOS 600D	Dokumentasi penelitian.Pembuatan <i>dataset</i>.	
4	Tripod	 Sebagai penyangga smartphone dalam pengambilan video sampel untuk penelitian. 	
5	Holder Smartphone	• Penyangga <i>smartphone</i> pada <i>tripod</i> .	
6	Acasis HDMI Capture Card	Menyambungkan kamera pada laptop sebagai webcam.	Victoria victoria del Constitución de la Constituci

7	Kabel HDMI	Menyambungkan kamera DSLR pada capture card sebagai webcam.	
---	------------	---	--

LAMPIRAN 5. LINK DATASET

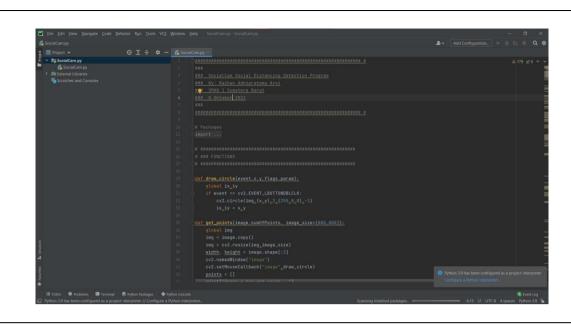
NO	БАТАСЕ Т	LINK						
NO	DATASET	LINK LANGSUNG	QR CODE					
1	SMA Negeri 1 Sumatera Barat (SMANSSU) Pedestrian Dataset	https://drive.google.com/file/d/1nY Ei4ssqQJKIBVYZlBaB TlZMdup mcyh/view?usp=sharing						
2	Penn-Fudan Database for Pedestrian Detection and Segmentation	https://www.cis.upenn.edu/~jshi/pe d html/						
3	Dataset Pengujian Performa SocialCam terhadap Variasi Resolusi Video	https://drive.google.com/drive/fold ers/1dLADc- Kj8qgErqi1HtJGn3mdPb1BGaQn? usp=sharing						
4	SMAN 1 Sumatera Barat Pedestrian Video Dataset [Part 1]	https://drive.google.com/drive/f olders/10aps1bqWaQkJzHWxZ H2gzuC47Bv_9Ca1?usp=sharin g						
5	SMAN 1 Sumatera Barat Pedestrian Video Dataset [Part 2]	https://drive.google.com/drive/f olders/1Slu5ZJ0Ds0kAHzaRyS UG5smqzEF0VmFC?usp=shari ng						

6	SMAN 1 Sumatera Barat Pedestrian Video Dataset [Part 3]	https://drive.google.com/drive/f olders/17Z- Hftyv5MZwNL98iyIepM QsF QfCyDV?usp=sharing	
7	Dataset Pengujian Jarak	https://drive.google.com/drive/f olders/1VgaHIuoCFG- Vd0vg9ZJuUgFxjguUMEgV?us p=sharing	

LAMPIRAN 6. DOKUMENTASI PENELITIAN









LAMPIRAN 7. LINK GOOGLE DRIVE & GITHUB FILE PROGRAM SOCIALCAM

NO	LINK	LI	NK					
110	LINK	LINK LANGSUNG	QR CODE					
1	SocialCam Official Github Page	https://github.com/RaihanArvi/S ocialCam						
2	SocialCam Custom YOLOv4 Model	https://drive.google.com/drive/f olders/1xsnl8BEHXpfZAIgPwP QcYQV8FGAQMkr2?usp=shar ing						
3	Data Hasil Pengujian SocialCam	https://drive.google.com/drive/f olders/1zMbSyQjX- xBEpiyCcTJyFbIeoPqrGVCY? usp=sharing						

LAMPIRAN 8. LINK VIDEO SOCIALCAM



NO	JUDUL VIDEO		LINK
110	SCECE VIDEO	LINK LANGSUNG	LINK QR CODE
1	SocialCam Overview	https://youtu.be/5KbmtXGbf54	

Video berisi penjelasan-penjelasan detail mengenai fitur-fitur SocialCam beserta cara penggunaan SocialCam.

LAMPIRAN 9. PENGUJIAN RESOLUSI VIDEO

NO	RESOLUSI	PANJANG	LEBAR
1	2160p	3840 px	2160 px
2	1440р	2560 px	1440 px
3	1080р	1920 px	1080 px
4	720p	1280 px	720 px
5	480p	854 px	480 px
6	360р	640 px	320 px
7	240p	426 px	240 px

LAMPIRAN 10. LINK SOFTWARE YANG DIGUNAKAN

NO	SOFTWARE	LINK	
1	PyCharm Community Edition 2021.1.1	https://download.jetbrains.com/python/pycharm- community-2021.1.exe	
2	Visual Studio 2019	https://visualstudio.microsoft.com/vs/	
3	Bulk Rename Utility	https://www.bulkrenameutility.co.uk	
4	Python 3.9.5	https://www.python.org/downloads/release/python-395/	
5	OpenCV 4.5.2	https://github.com/opencv/opencv/tree/4.5.2	
6	OpenCV Contrib 4.5.2 https://github.com/opencv/opencv_contrib/tree/4.5.2		
7	cmdmp3.exe	https://github.com/jimlawless/cmdmp3	
8	Adobe Photoshop CC 2021	https://www.adobe.com/sea/products/photoshop	
9	cuDNN 11.3 Windows x64 v8.2.1.32	https://developer.nvidia.com/compute/machine-learning/cudnn/secure/8.2.1.32/11.3 06072021/cudnn-11.3-windows-x64-v8.2.1.32.zip	
10	CUDA Toolkit 11.0 Update 1	https://developer.nvidia.com/cuda-11.0-update1-download-archive	
11	CMake	https://cmake.org/	
12	DarkNet	https://github.com/AlexeyAB/darknet/	
13	LabelImg	https://github.com/tzutalin/labelImg	
14	Iriun Webcam (Android Client + Windows Server)	https://iriun.com/	

LAMPIRAN 11. TIME TABLE PENELITIAN

	KETERANGAN	TEMPAT			V	Vaktı	u Per	elitia	an (T	ahun	2021	1)		
NO			EMPAT Bulan 1			Bulan 2				Bulan 3				
			1	2	3	4	1	2	3	4	1	2	3	4
1	Kajian literatur, pengumpulan dataset, pencarian software, dan pengumpulan alat dan bahan.	Kediaman penulis, Kab. Tanah Datar, Prov. Sumatra Barat												
2	Pemrograman program SocialCam serta desain UI.	Kediaman penulis dan Kampus SMAN 1 Sumatera Barat												
3	Training YOLOv4 dan pengujian model YOLOv4.	Asrama dan Kampus SMAN 1 Sumatera Barat												
4	Pengujian performa dan pengujian langsung SocialCam.	Asrama dan Kampus SMAN 1 Sumatera Barat												
5	Analisis data penelitian.	Asrama dan Kampus SMAN 1 Sumatera Barat												
6	Pembuatan laporan hasil penelitian.	Asrama dan Kampus SMAN 1 Sumatera Barat												

LAMPIRAN 12. DOKUMENTASI PROGRAM SOCIALCAM

SOCIAL CAM DOCUMENTATION

A. SocialCam

SocialCam merupakan program deteksi social distancing berbasis YOLOv4.

B. Fitur

- Alarm
- Real-time
- Warp perspective

C. Penggunaan

```
py SocialCam.py -i -c -o -g -l -p -a -d
py SocialCam.py --input --inputcam --output --usegpu --log --getpoints --alarm --display
```

- Digunakan Salah Satu (--input atau --inputcam).
- --input (-i): Lokasi file input. Default ada di config.DEFAULT_INPUT.
- --inputcam (-c): Nomor webcam (optional). Default kosong.

Tanpa argument -input adalah default dari program.

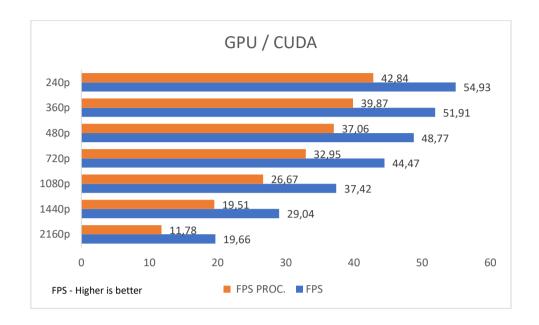
- Optional
- --output (-o) : Nama file yang akan menjadi output. Apabila kosong, tidak ada output. Output dalam format .avi. Default = Kosong
- --usegpu (-g): Pakai backend CUDA atau tidak. 0 = Tidak. 1 = Ya. Default ada di config.USE GPU.
- --log (-l): Nama output log (.txt). Biarkan kosong apabila tidak menginginkan log. Default = Kosong.

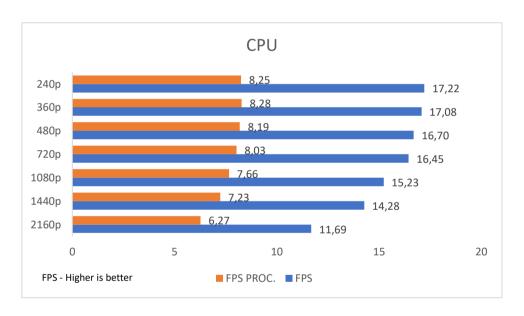
Link pengunduhan file dokumentasi:



https://drive.google.com/file/d/1NUsEc64Z-GmTe4i7lmHQZ9ijH2sL3po4/view?usp=sharing

LAMPIRAN 13. GRAFIK PENGUJIAN PERFORMA FPS





LAMPIRAN 14. HYPERPARAMETER PROSES TRAINING

NO	PARAMETER	NILAI
1	no. of classes	1
2	batch	64
3	subdivisions	64
4	width	416
5	height	416
6	learning rate	0.001
7	max_batches	6000
8	steps	4800, 5400
9	convolutional filters	18