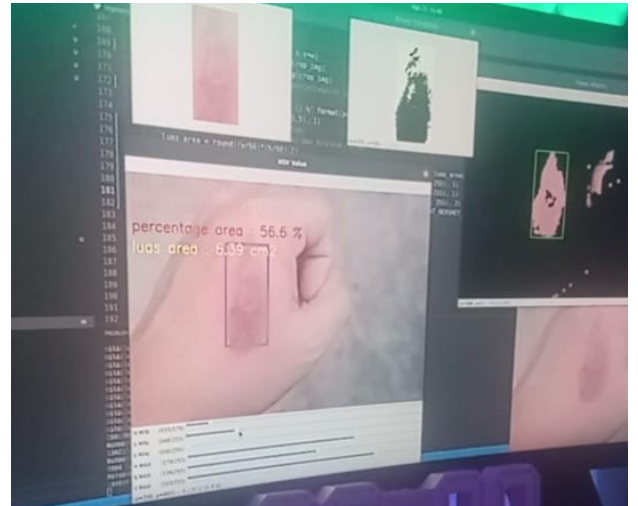


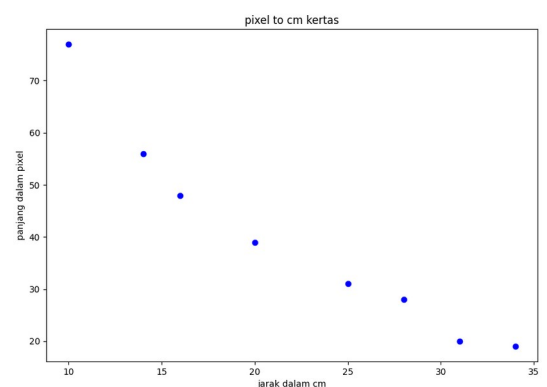
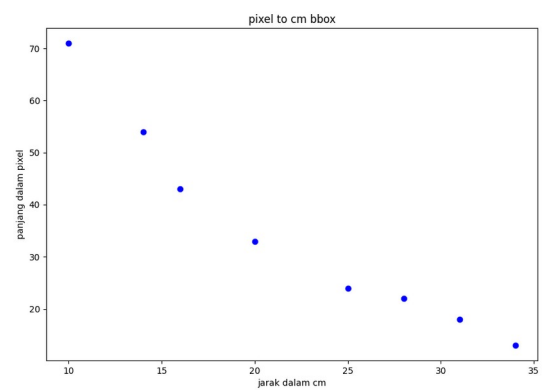
Hasil proses segmentasi sudah dapat menemukan objek yang akan di deteksi dan mengambil gambar di lokasi objek tersebut dan dan nantinya akan dilakukan proses perhitungan luasan luka secara realtime



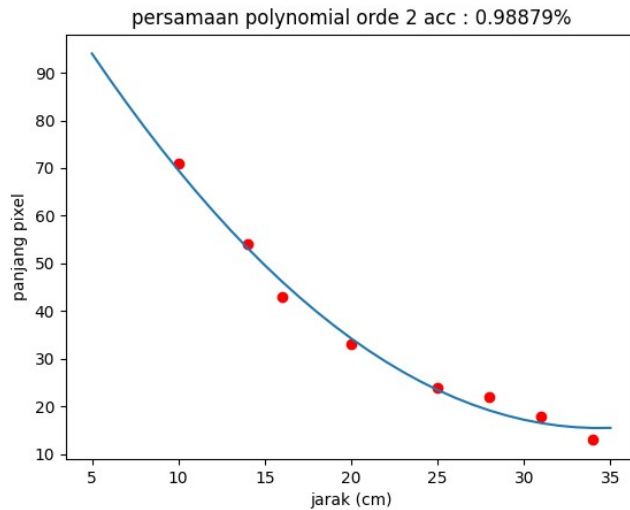
Contoh hasil objek yang di sudah dilakukan segmentasi akan di save



untuk pengukuran jarak aktual saya membuat persamaan untuk mengukur pixel/cm dan dari hasil peercobaan pengukuran didapatkan grafik berikut



sehingga memperoleh persamaan berikut



Hasil dari persamaan ini akan digunakan untuk mengkalibrasi pada jarak tertentu sesuai inputan dari LIDAR.

Sehingga proses yang akan saya gunakan menjadi seperti berikut:

