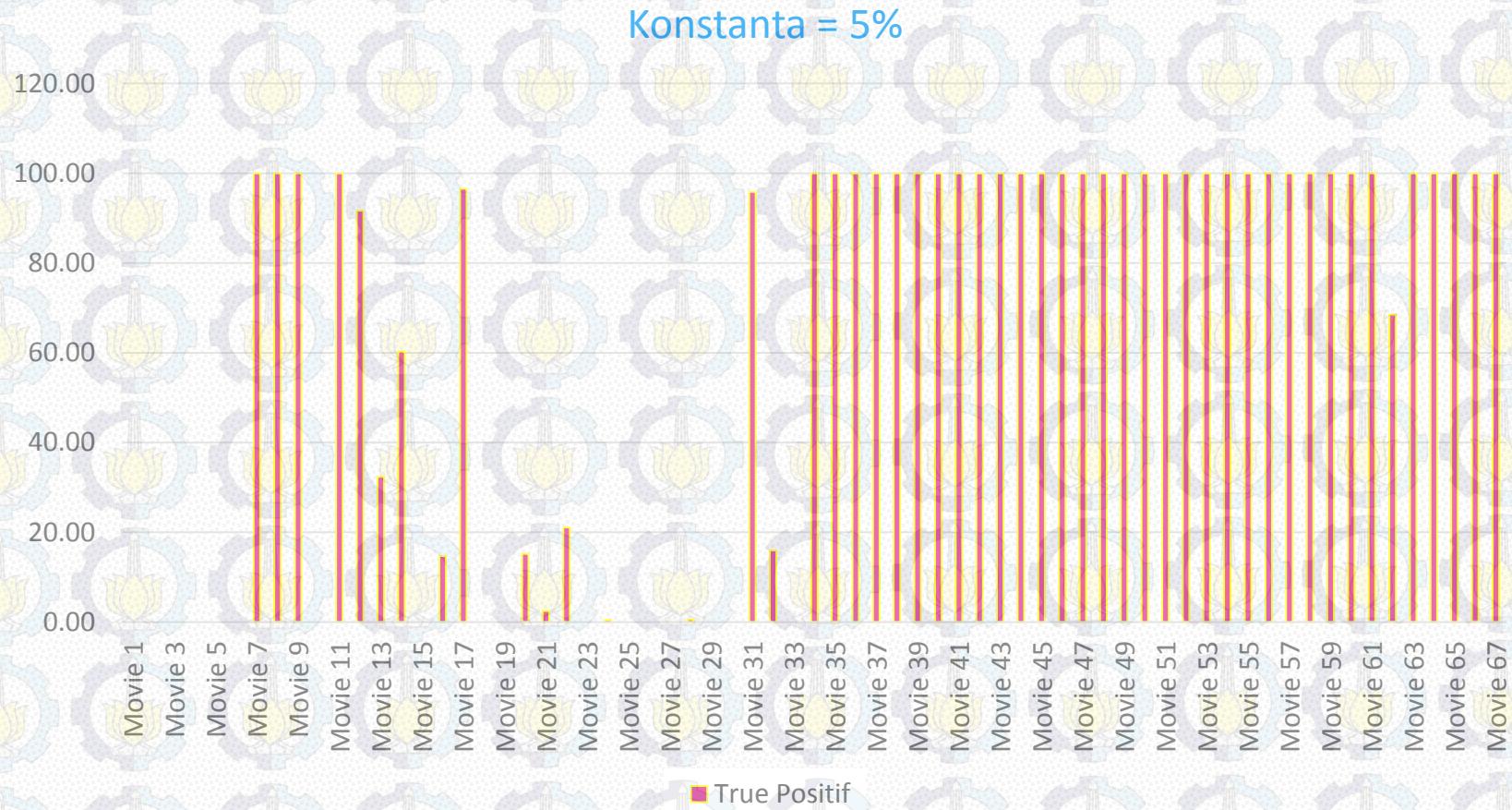
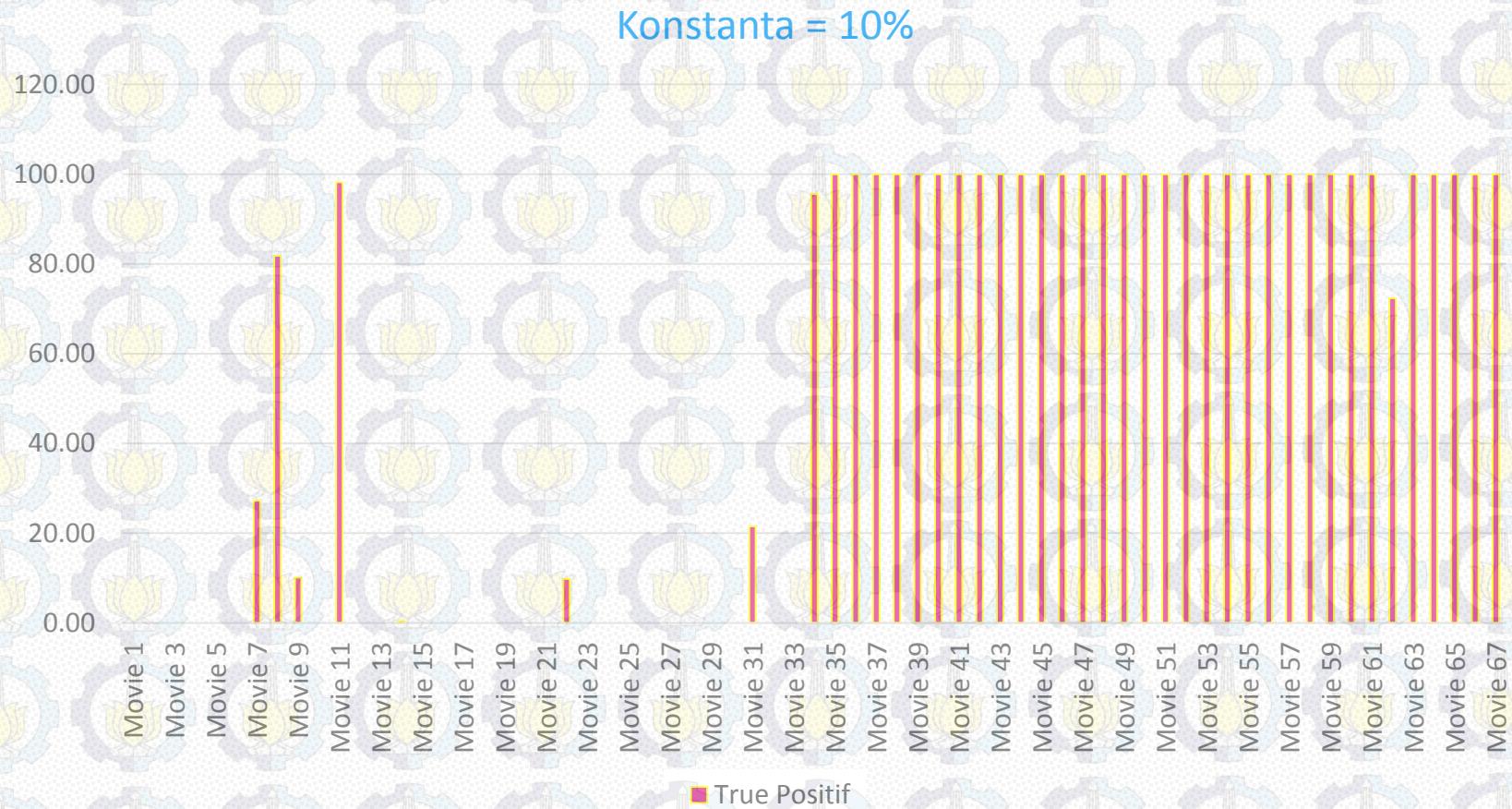


SKENARIO 4



SKENARIO 4



SKENARIO 4

- Akurasi terbaik yang didapatkan ketika Konstanta yang digunakan sebesar 1%

Konstanta	True Positif (%)	False Positif (%)	Missing Rate (%)
1%	95.87	0.49	3.64
5%	62.92	0.47	36.61
10%	53.99	0.41	45.60

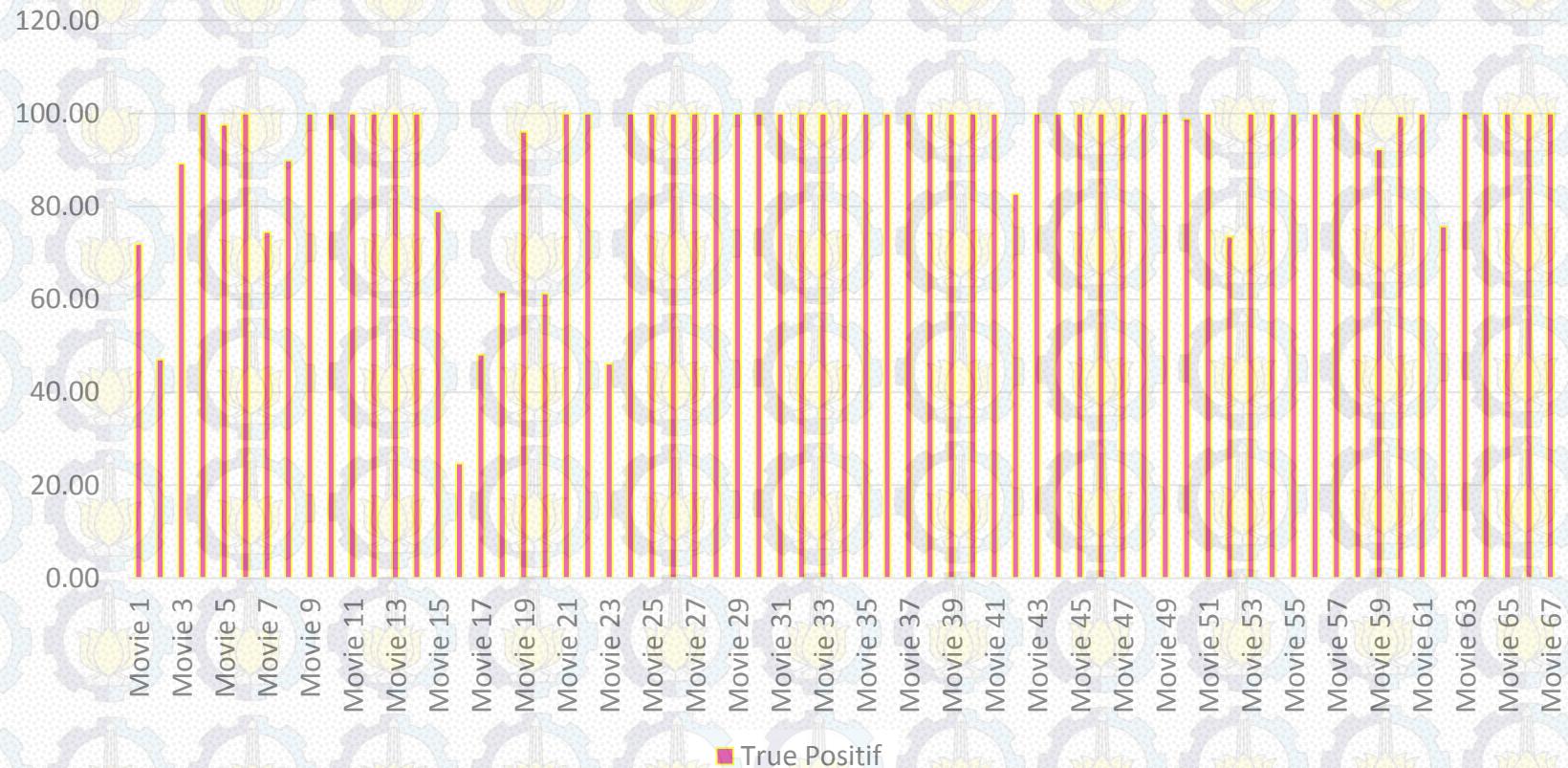


SKENARIO 5

- Variasi Konstanta *size frame*
 - 240×320
 - 120×160
 - 60×80
- Kernel = RBF
- *Threshold* = 5×10^{-9}
- $C = 5$

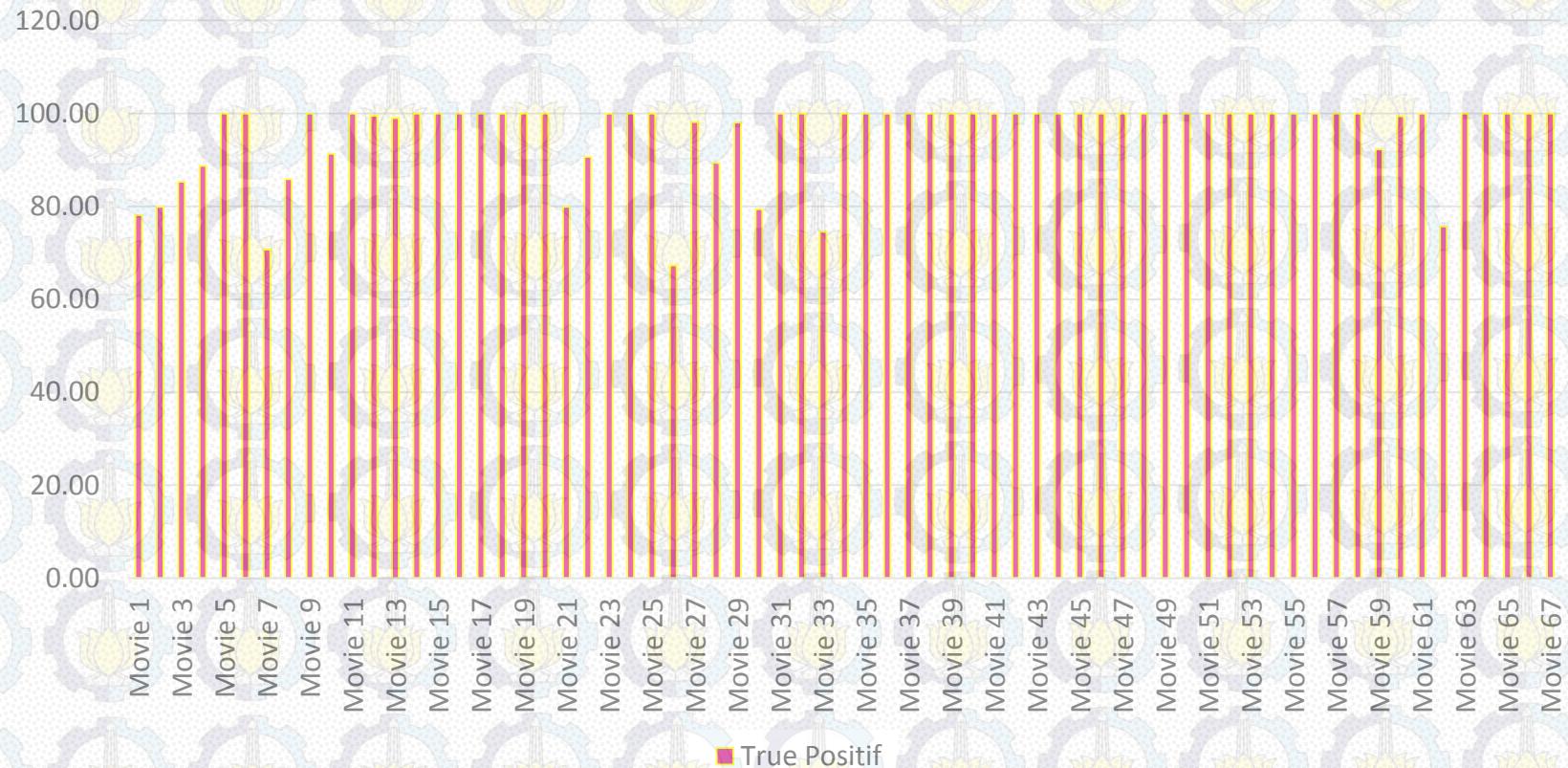
SKENARIO 5

Size 240 x 320

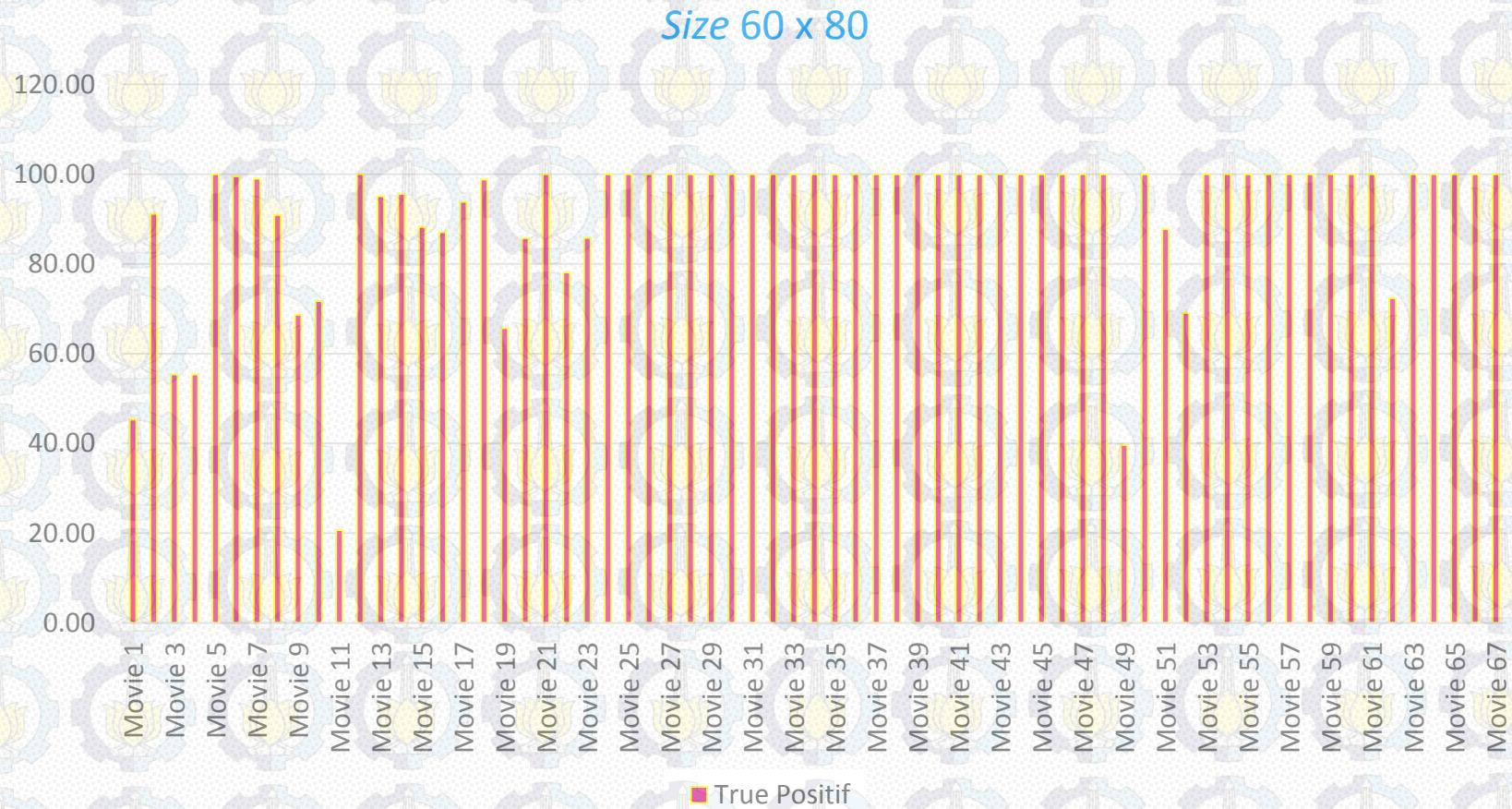


SKENARIO 5

Size 120 x 160



SKENARIO 5



SKENARIO 5

- Akurasi terbaik yang didapatkan ketika Size Frame yang digunakan adalah 120 x 160

Size Frame	True Positif (%)	False Positif (%)	Missing Rate (%)	Execution Time (s)
240 x 320	91.96	0.79	7.25	67.38
120 x 160	95.87	0.49	3.64	26.57
60 x 80	90.67	1.82	7.51	7.30



PENDAHULUAN

RANCANGAN & IMPLEMENTASI

SKENARIO UJI COBA

KESIMPULAN & SARAN



KESIMPULAN

- Reduksi *size frame* mempercepat proses deteksi.
- Metode deteksi api menggunakan gaussian mixture model mendeteksi piksel-piksel yang bergerak dengan baik.
- Deteksi warna menyaring piksel-piksel yang tidak masuk kedalam range warna api dapat menyaring piksel-piksel yang tidak termasuk piksel api dengan baik.
- Metode perhitungan luasan region dapat menghilangkan noise dengan baik.

KESIMPULAN

- Penggunaan kernel pada klasifikasi mempengaruhi hasil dari verifikasi piksel.
- Hasil terbaik pada uji coba adalah menggunakan nilai threshold = 5×10^{-9} dan nilai C = 7. Menghasilkan nilai true positif sebesar 95.96, false positif sebesar 0.48 dan missing rate sebesar 3.56.



SARAN

- Analisa fitur pada pross verifikasi perlu dilakukan analisa lebih lanjut.



TERIMA KASIH