**BAB I**

**PENDAHULUAN**

1. **Latar belakang Masalah**

Semakin berkembangnya jaman, manusia menciptakan beragam kendaraaan untuk membantu aktivitas sehari-hari diantaranya adalah kendaraan bermotor. Kendaraan bermotor memberikan berbagai manfaat, diantaranya adalah dapat mengoptimalkan kinerja manusia dan dapat mempercepat jarak tempuh perjalanan.

Indonesia merupakan negara ke-3 dengan populasi kendaraan bermotor terbanyak di Asia. Di tahun 2010 terdapat sekitar 455 juta sepeda motor digunakan di seluruh dunia, atau sekitar 69 sepeda motor per 1.000 penduduk sedangkan mobil terdapat sekitar 782 juta mobil di dunia atau sekitar 118 per 1.000 penduduk. Berdasarkan data WHO pada tahun 2013, sekitar 79 persen sepeda motor berada di Asia. Di kawasan Asia pada tahun 2010, China memiliki paling banyak sepeda motor yaitu 110 juta, diikuti India mencapai 82 juta dan Indonesia mencapai 60 juta.

Penggunaan kendaraan bermotor tersebut tidak luput dari peraturan-peraturan pemerintah diantaranya adalah pembuatan identitas kepemilikan kendaraan bermotor yang setiap tahunnya harus membayarkan pajak. Pembayaran pajak merupakan salah satu kewajiban yang harus dilakukan oleh pemilik kendaraan bermotor.

Berdasarkan Peraturan Kepala Kepolisian Nomor 5 Tahun 2012 Pasal 39 tentang Registrasi dan Identifikasi Kendaraan Bermotor Ayat 5 dikatakan bahwa Tanda Nomor Kendaraan Bermotor (TNKB) yang tidak dikeluarkan oleh Korlantas Polri, dinyatakan tidak sah dan tidak berlaku.

Indramayu merupakan salah satu kabupaten di Jawa Barat yang memiliki tingkat pembayaran pajak kendaraan

Penggantian warna plat nomor

<http://triomacan2014.blogspot.co.id/2014/05/mobil-dinas-disulap-jadi-plat-hitam-di.html>

1. Rumusan masalah
2. Batasan Masalah
3. Tujuan penelitian
4. Manfaat penelitian

BAB II

TINJAUAN PUSTAKA

Penelitian terdahulu menjadi salah satu hal penting, sebagai suatu kajian

bagi penulis untuk mengetahui hubungan antara penelitian sebelumnya dengan

penelitian yang dilakukan saat ini. Hal tersebut untuk menghindar dari adanya

duplikasi. Efek lain yang dapat diberikan adalah menunjukkan bahwa penelitian

yang dilakukan mempunyai arti penting, sehingga dapat memberikan kontribusi

pada perkembangan ilmu pengetahuan. Berikut adalah beberapa penelitian

terdahulu yang berhubungan dengan Pengenalan Pola Karakter Plat Nomor dan Algoritma Convolutional

Penelitian mengenai pengenalan pola karakter plat nomor dengan judul “Pengenalan Pola Karakter Plat Nomor Kendaraan Menggunakan Algoritma Momentum

Backpropagation Neural Network” yang dilakukan oleh Donny Avianto, Program Studi Teknik Informatika, Universitas Teknologi Yogyakarta. Penelitian ini menggunakan Algoritma Momentum Backpropagation Neural Network

Data yang digunakan berupa data ...

Penelitian ini menghasilkan kesimpulan bahwa sistem mampu melakukan pengenalan pola dengan baik. Hal ini terbukti dari keandalan sistem dalam melakukan segmentasi karakter plat nomor, yang akan sangat berpengaruh pada langkah selanjutnya yaitu pengenalan karakter menggunakan Jaringan Saraf Tiruan. Selain itu tahap pengenalan karakter menggunakanalgoritma Momentum Backpropagationjuga memberikan hasil yang menjanjikan. Akurasi pengenalan karakter yang terbaik pada penelitian kali ini didapatkan dengan konfigurasi nilai laju belajar  = 0,2 dan momentum  = 0,7 untuk kedua jaringan. Hasilnya, dari total 276 karakter yang terdiri dari huruf dan angka, sistem mampu mengenali 268 karakter diantaranya. Sehingga akurasi sistem yang diusulkan pada penelitian kali ini mencapai 97,01%.Meskipun hasil yang didapatkan sudah cukup memuaskan, untuk masa yang akan datang masih diperlukan penelitian tentang pengenalan karakter plat nomor kendaraan terutama untuk mengenali karakter plat nomor pada kendaraan yang sedang bergerak bahkan dalam kecepatan tinggi.

Penelitian mengenai Algoritma Convolutional Neural Network dengan judul “Klasifikasi Citra Menggunakan Convolutional Neural Network (Cnn) pada Caltech” yang dilakukan oleh Wayan Suartika E. P, Arya Yudhi Wijaya, dan Rully Soelaiman, Teknik Informatika, Fakultas Teknologi Informasi, Institut Teknologi Sepuluh Nopember (ITS). Penelitian ini menggunakan Algoritma Convolutional Neural Network. Data yang digunakan berupa data ...

Penelitian ini menghasilkan kesimpulan bahwa metode praproses dan metode klasifikasi dengan menggunakan Convolutional Neural Network cukup handal untuk menentukan kebenaran dari klasifikasi citra objek. Hal ini terbukti dengan hasil akurasi sebesar 20% - 50%. Perubahan tingkat confusion tidak mempengaruhi hasil akurasi. Hal ini membuktikan bahwa klasifikasi menggunakan metode CNN relatif handal terhadap perubahan parameter yang dilakukan. Dengan menggunakan data training yang baik dan optimal, maka subset dari data training tersebut juga akan menghasilkan klasifikasi yang baik.

Penelitian mengenai pengenalan pola plat nomor dengan judul “Realisasi Pengenalan Plat Nomor Kendaraan dengan Metode Histogram Citra dan Jaringan Saraf Tiruan Backpropagation” yang dilakukan oleh Muhammad Syudaha (2015) Fakultas Teknik, Universitas Lampung. Penelitian ini menggunakan Algoritma Backpropagation Neural Network. Data yang digunakan berupa data ...

Penelitian ini menghasilkan kesimpulan bahwa

1. Meskipun pada perangkat pelatihan nilai kesalahan yang dihasilkan relatif

kecil, namun pada perangkat aplikasi masih belum bisa mengenali karakter

secara sempurna. Ini dikarenakan pada perangkat pelatihan pengujian

dilakukan menggunakan karakter yang sama, sedangkan pada perangkat

aplikasi tidak.

2. Pelatihan bertingkat (ganda) atau pelatihan dengan melakukan proses

pelatihan dan pengenalan secara berulang terhadap karakter yang memiliki

kemiripan bentuk, akan menyebabkan waktu penerjemahan menjadi lebih

lama dibandingkan dengan pelatihan tunggal tetapi akurasi pengenalan

akan lebih akurat.

3. Kesalahan pengenalan pada perangkat aplikasi dipengaruhi oleh beberapa

hal yaitu bentuk karakter TNKB, proses pengolahan citra, keberagaman

bentuk gambar dan penentuan algoritma dan parameter pada jaringan

syaraf tiruan.

4. Sistem yang dibuat sudah cukup baik dengan tingkat rata-rata kesalahan

(error) pelatihan 1.907% dan 1.963% serta tingkat pengujian sebesar 88%

dan 60%.

5. Bentuk kualitas citra masukan untuk pelatihan dan pengujian sangat

berpengaruh dalam melakukan proses pengenalan dan keberhasilannya.

BAB III

LANDASAN TEORI

1. Kendaraan

Dalam artikel yang terdapat pada <http://id.wikipedia.org/wiki/Kendaraan,> Kendaraan atau angkutan adalah alat transportasi selain makhluk hidup. Mereka biasanya buatan manusia (mobil, motor, kereta, perahu, pesawat), tetapi bukan buatan manusia juga bisa disebut kendaraan, seperti gunung es, dan batang pohon yang mengambang. Kendaraan dapat digerak oleh hewan, seperti gerobak.

Definisi Pemerintah Republik Indonesia tentang Kendaraan: Peraturan Nomor 44 Tahun 1993

- Kendaraan Bermotor adalah kendaraan yang digerakkan oleh peralatan teknik

yang berada pada kendaraan itu.

- Sepeda Motor adalah kendaraan bermotor beroda dua, atau tiga tanpa rumah-

rumah baik dengan atau tanpa kereta samping.

- Mobil Penumpang adalah setiap kendaraan bermotor yang dilengkapi sebanyak-

banyaknya 8 (delapan) tempat duduk tidak termasuk tempat duduk pengemudi,

baik dengan maupun tanpa perlengkapan pengangkutan bagasi.

- Mobil Bus adalah setiap kendaraan bermotor yang dilengkapi lebih dari 8

(delapan) tempat duduk tidak termasuk tempat duduk pengemudi, baik dengan

maupun tanpa perlengkapan pengangkutan bagasi.

- Mobil Barang adalah setiap kendaraan bermotor selain dari yang termasuk

dalam sepeda motor, mobil penumpang dan mobil bus.

1. Kendaraan Bermotor

Menurut Undang-Undang 28 tahun 2009 tentang pajak daerah dan retribusi daerah kendaraan bermotor adalah semua kendaraan beroda beserta gandengannya yang digunakan di semua jenis jalan darat, dan digerakkan oleh peralatan teknik berupa motor atau peralatan lainnya yang berfungsi untuk mengubah suatu sumber daya energi tertentu menjadi tenaga gerak kendaraan bermotor yang bersangkutan, termasuk alat-alat berat dan alat-alat besar yang dalam operasinya menggunakan roda dan motor dan tidak melekat secara permanen serta kendaraan bermotor yang dioperasikan di air.

Termasuk dalam pengertian Kendaraan Bermotor adalah kendaraan bermotor beroda beserta gandengannya, yang dioperasikan di semua jenis jalan darat dan kendaraan bermotor yang dioperasikan di air dengan ukuran isi kotor GT 5 (lima Gross Tonnage) sampai dengan GT 7 (tujuh Gross Tonnage).

(3) Dikecualikan dari pengertian Kendaraan Bermotor sebagaimana dimaksud pada ayat (2) adalah :

a. Kereta api;

b. Kendaraan Bermotor yang semata-mata digunakan untuk keperluan pertahanan dan keamanan negara;

C. kendaraan bermotor yang dimiliki dan/atau dikuasai kedutaan, konsulat, perwakilan negara asing dengan asas timbal balik dan lembaga-lembaga internasional yang memperoleh fasilitas pembebasan pajak dari Pemerintah; dan

objek Pajak lainnya yang ditetapkan dalam Peraturan Daerah.

1. Tanda Nomor Kendaraan Bermotor

Tanda Nomor Kendaraan Bermotor (disingkat TNKB) atau sering disebut plat nomor adalah salah satu jenis identifikasi kendaraan bermotor. Plat nomor juga disebut plat registrasi kendaraan, atau di Amerika Serikat dikenal sebagai plat izin (*license plate*). Bentuknya berupa potongan plat logam atau plastik yang dipasang pada kendaraan bermotor sebagai identifikasi resmi. Plat nomor memiliki nomor seri yakni susunan huruf dan angka yang dikhususkan bagi kendaraan tersebut. Nomor ini di Indonesia disebut nomor polisi, dan biasa dipadukan dengan informasi lain mengenai kendaraan bersangkutan, seperti warna, merk, model, tahun pembuatan, nomor identifikasi kendaraan atau VIN dan tentu saja nama dan alamat pemilikinya. Semua data ini juga tertera dalam Surat Tanda Nomor Kendaraan Bermotor atau STNK yang merupakan surat bukti bahwa nomor polisi itu memang ditetapkan bagi kendaraan tersebut. (Wikipedia, 2017)

Menurut Peraturan Kepala Kepolisian Negara Republik Indonesia Nomor 5 Tahun 2012 Tanda Nomor Kendaraan Bermotor yang selanjutnya disingkat TNKB adalah tanda registrasi dan identifikasi kendaraan bermotor yang berfungsi sebagai bukti legitimasi pengoperasian kendaraan bermotor berupa pelat atau berbahan lain dengan spesifikasi tertentu yang diterbitkan Polri dan berisikan kode wilayah, nomor registrasi, serta masa berlaku dan dipasang pada kendaraan bermotor. (...........)

Menurut Undang-Undang RI No. 22 Tahun 2009 Pasal 68 setiap kendaraan bermotor yang dioperasikan dijalan wajib dilengkapi dengan Surat Tanda Nomor Kendaraan Bermotor dan Tanda Nomor Kendaraan Bermotor. Surat Tanda Nomor Kendaraan Bermotor memuat data kendaraan bermotor, identitas pemilik, nomor registrasi kendaraan bermotor, masa berlaku dan kode wilayah. Tanda Nomor Kendaraan Bermotor harus memenuhi syarat bentuk, ukuran, bahan dan cara pemasangan (Welas, 2010)

1. Plat Nomor Kendaraan Bermotor di Indonesia

3.1. Spesifikasi teknis

Tanda Nomor Kendaraan Bermotor berbentuk plat aluminium dengan cetakan tulisan dua baris. Baris pertama menunjukkan: kode wilayah (huruf), nomor polisi (angka), dan kode/seri akhir wilayah (huruf) dan baris kedua menunjukkan bulan dan tahun masa berlaku.

Bahan baku TNKB adalah aluminium dengan ketebalan 1 mm. Ukuran TNKB untuk kendaraan bermotor roda 2 dan roda 3 adalah 250x105 mm, sedangkan untuk kendaraan bermotor roda 4 atau lebih adalah 395x135 mm. Terdapat cetakan garis lurus pembatas lebar 5 mm diantara ruang nomor polisi dengan ruang angka masa berlaku.

Pada sudut kanan atas dan sudut kiri bawah terdapat tanda khusus (security mark) cetakan lambang Polisi Lalu Lintas; sedangkan pada sisi sebelah kanan dan sisi sebelah kiri ada tanda khusus cetakan "DITLANTAS POLRI" yang merupakan hak

paten pembuatan TNKB oleh Polri.

3.2. Warna

Warna Tanda Nomor Kendaraan Bermotor ditetapkan sebagai berikut:

• Kendaraan bermotor bukan umum dan kendaraan bermotor sewa: Warna dasar

hitam dengan tulisan berwarna putih

• Kendaraan bermotor umum: Warna dasar kuning dengan tulisan berwarna hitam Kendaraan bermotor milik Pemerintah: Warna dasar merah dengan tulisan berwarna putih

• Kendaraan bermotor Corps Diplomatik Negara Asing: Warna dasar merah

dengan tulisan berwarna hitam

3.3. Nomor Urut Pendaftaran

Nomor urut pendaftaran kendaraan bermotor, atau disebut pula nomor polisi, diberikan sesuai dengan urutan pendaftaran kendaraan bermotor. Nomor urut tersebut

terdiri dari 1-4 angka, dan ditempatkan setelah Kode Wilayah Pendaftaran. Nomor urut pendaftaran dialokasikan sesuai kelompok jenis kendaraan bermotor:

• 1 - 1999, dialokasikan untuk kendaraan penumpang

• 2000 - 6999, dialokasikan untuk sepeda motor

• 7000 - 7999, dialokasikan untuk bus

• 8000 - 9999, dialokasikan untuk kendaraan beban

Apabila nomor urut pendaftaran yang telah dialokasikan habis digunakan, maka nomor urut pendaftaran berikutnya kembali ke nomor awal yang telah dialokasikan

dengan diberi tanda pengenal huruf seri A - Z di belakang angka pendaftaran. Apabila

huruf di belakang angka sebagai tanda pengenal kelipatan telah sampai pada huruf Z,

maka penomoran dapat menggunakan 2 huruf seri di belakang angka pendaftaran.

Khusus untuk DKI Jakarta, dapat menggunakan hingga 3 huruf seri di belakang angka

pendaftaran.

Kode Wilayah Pendaftaran Kendaraan Bermotor

Kode wilayah pendaftaran kendaraan bermotor ditetapkan oleh Peraturan

Kapolri Nomor Polisi 4 Tahun 2006.

DKI Jakarta, Banten, Jawa Barat

•

B = DKI Jakarta, Kabupaten/Kota Tangerang, Kabupaten/Kota Bekasi, Kota

Depok

•

A = Banten: Kabupaten Serang, Kabupaten Pandeglang, Kota Cilegon,

Kabupaten Lebak

• D = Kabupaten/Kota Bandung

• E = eks Karesidenan Cirebon: Kabupaten/Kota Cirebon, Kabupaten

Indramayu, Kabupaten Majalengka, Kabupaten Kuningan

•

F = eks Karesidenan Bogor: Kabupaten/Kota Bogor, Kabupaten Cianjur,

Kabupaten/Kota Sukabumi

• T = Kabupaten Purwakarta, Kabupaten Karawang, Kabupaten Subang

• Z = Kabupaten Garut, Kabupaten/Kota Tasikmalaya, Kabupaten Sumedang,

Kabupaten Ciamis, Kota Banjar

1. Pajak

Menurut Undang-Undang Republik Indonesia Nomor 6 tahun 1983 tentang ketentuan umum dan tata cara perpajakan pada pasal 1 ayat 1 berbunyi pajak adalah kontribusi wajib kepada negara yang terutang oleh orang pribadi atau badan yang bersifat memaksa berdasarkan Undang-Undang, dengan tidak mendapatkan imbalan secara langsung dan digunakan untuk keperluan negara bagi sebesar-besarnya kemakmuran rakyat.

1. Pajak Kendaraan Bermotor

Menurut Undang-Undang 28 tahun 2009 tentang pajak daerah dan retribusi daerah

Pasal 3

(1) Objek Pajak Kendaraan Bermotor adalah kepemilikan dan/atau penguasaan Kendaraan Bermotor.

(2) Termasuk dalam pengertian Kendaraan Bermotor sebagaimana dimaksud pada ayat (1) adalah kendaraan bermotor beroda beserta gandengannya, yang dioperasikan di semua jenis jalan darat dan kendaraan bermotor yang dioperasikan di air dengan ukuran isi kotor GT 5 (lima Gross Tonnage) sampai dengan GT 7 (tujuh Gross Tonnage).

(3) Dikecualikan dari pengertian Kendaraan Bermotor sebagaimana dimaksud pada ayat (2) adalah :

kereta api;

Kendaraan Bermotor yang semata-mata digunakan untuk keperluan pertahanan dan keamanan negara;

kendaraan bermotor yang dimiliki dan/atau dikuasai kedutaan, konsulat, perwakilan negara asing dengan asas timbal balik dan lembaga-lembaga internasional yang memperoleh fasilitas pembebasan pajak dari Pemerintah; dan

objek Pajak lainnya yang ditetapkan dalam Peraturan Daerah.

Pasal 4

(1) Subjek Pajak Kendaraan Bermotor adalah orang pribadi atau Badan yang memiliki dan/atau menguasai Kendaraan Bermotor.

(2) Wajib Pajak Kendaraan Bermotor adalah orang pribadi atau Badan yang memiliki Kendaraan Bermotor.

(3) Dalam hal Wajib Pajak Badan, kewajiban perpajakannya diwakili oleh pengurus atau kuasa Badan tersebut.

Pasal 5

(1) Dasar pengenaan Pajak Kendaraan Bermotor adalah hasil perkalian dari 2 (dua) unsur pokok:

Nilai Jual Kendaraan Bermotor; dan

bobot yang mencerminkan secara relatif tingkat kerusakan jalan dan/ayau pencemaran lingkungan akibat penggunaan Kendaraan Bermotor.

(2) Khusus untuk Kendaraan Bermotor yang digunakan di luar jalan umum, termasuk alat-alat berat dan alat-alat besar serta kendaraan di air, dasar pengenaan Pajak Kendaraan Bermotor adalah Nilai Jual Kendaraan Bermotor.

(3) Bobot sebagaimana dimaksud pada ayat (1) huruf b dinyatakan dalam koefisien yang nilainya 1 (satu) atau lebih besar dari 1 (satu), dengan pengertian sebagai berikut :

koefisien sama dengan 1 (satu) berarti kerusakan jalan dan/atau pencemaran lingkungan oleh penggunaan Kendaraan Bermotor tersebut dianggap masih dalam batas toleransi; dan

koefisien lebih besar dari 1 (satu) berarti penggunaan Kendaraan Bermotor tersebut dianggap melewati batas toleransi.

(4) Nilai Jual Kendaraan Bermotor ditentukan berdasarkan Harga Pasaran Umum atas suatu Kendaraan Bermotor.

(5) Harga Pasaran Umum sebagaimana dimaksud pada ayat (4) adalah harga rata-rata yang diperoleh dari berbagai sumber data yang akurat.

(6) Nilai Jual Kendaraan Bermotor sebagaimana dimaksud pada ayat (4) ditetapkan berdasarkan Harga Pasaran Umum pada minggu pertama bulan Desember Tahun Pajak sebelumnya.

(7) Dalam hal Harga Pasaran Umum suatu Kendaraan Bermotor tidak diketahui, Nilai Jual Kendaraan Bermotor dapat ditentukan berdasarkan sebagian atau seluruh faktor-faktor :

harga Kendaraan Bermotor dengan isi silinder dan/atau satuan tenaga yang sama;

penggunaan Kendaraan bermotor untuk umum atau pribadi;

harga Kendaraan Bermotor dengan merek kendaraan Bermotor yang sama;

harga Kendaraan Bermotor dengan tahun pembuatan Kendaraan Bermotor yang sama;

harga Kendaraan Bermotor dengan Kendaraan Bermotor;

harga Kendaraan Bermotor dengan Kendaraan Bermotor sejenis; dan

harga Kendaraan Bermotor berdasarkan dokumen Pemberitahuan Impor Barang (PIB).

(8) Bobot sebagaimana dimaksud pada ayat (1) huruf b dihitung berdasarkan faktor-faktor :

tekanan gandar, yang dibedakan atas dasar jumlah sumbu/as, roda, dan berat Kendaraan Bermotor;

jenis bahan bakar Kendaraan Bermotor yang dibedakan menurut solar, bensin, gas, listrik, tenaga surya, atau jenis bahan bakar lainnya; dan

jenis, penggunaan, tahun pembuatan, dan ciri-ciri mesin Kendaraan Bermotor yang dibedakan berdasarkan jenis mesin 2 tak atau 4 tak, dan isi silinder.

(9) Penghitungan dasar pengenaan Pajak Kendaraan Bermotor sebagaimana dimaksud pada ayat (1), ayat (2), ayat (3), ayat (4), ayat (5), ayat (6), ayat (7), dan ayat (8) dinyatakan dalam suatu tabel yang ditetapkan dengan Peraturan Menteri Dalam Negeri setelah mendapat pertimbangan dari Menteri Keuangan.

(10) Penghitungan dasar pengenaan Pajak Kendaraan Bermotor sebagaimana dimaksud pada ayat (9) ditinjau kembali setiap tahun.

Pasal 6

(1) Tarif Pajak Kendaraan Bermotor pribadi ditetapkan sebagai berikut:

untuk kepemilikan Kendaraan Bermotor pertama paling rendah sebesar 1% (satu persen) dan paling tinggi sebesar 2% (dua persen);

untuk kepemilikan Kendaraan Bermotor kedua dan seterusnya tarif dapat ditetapkan secara progresif paling rendah sebesar 2% (dua persen) dan paling tinggi sebesar 10% (sepuluh persen).

(2) Kepemilikan Kendaraan Bermotor didasarkan atas nama dan/atau alamat yang sama.

(3) Tarif pajak Kendaraan bermotor angkutan umum, ambulans, pemadam kebakaran, sosial keagamaan, lembaga sosial dan keagamaan, Pemerintah/TNI/POLRI, Pemerintah Daerah, dan Kendaraan lain yang ditetapkan dengan Peraturan Daerah, ditetapkan paling rendah sebesar 0,5% (nol koma lima persen) dan paling tinggi sebesar 1% (satu persen).

(4) Tarif Pajak Kendaraan Bermotor alat-alat berat dan alat-alat besar ditetapkan paling rendah sebesar 0,1% (nol koma satu persen) dan paling tinggi sebesar 0,2% (nol koma dua persen).

(5) Tarif Pajak Kendaraan Bermotor ditetapkan dengan Peraturan Daerah.

Pasal 7

(1) Besaran pokok Pajak Kendaraan Bermotor yang terutang dihitung dengan cara mengalikan tarif sebagaimana dimaksud dalam Pasal 6 ayat (5) dengan dasar pengenaan pajak sebagaimana dimaksud dalam Pasal 5 ayat (9).

(2) Pajak Kendaraan Bermotor yang terutang dipungut di wilayah daerah tempat Kendaraan Bermotor terdaftar.

(3) Pemungutan Pajak Kendaraan Bermotor dilakukan bersamaan dengan penerbitan Surat Tanda Nomor Kendaraan Bermotor.

(4) Pemungutan pajak tahun berikutnya dilakukan di kas daerah atau bank yang ditunjuk oleh Kepala Daerah.

Pasal 8

(1) Pajak Kendaraan Bermotor dikenakan untuk Masa Pajak 12 (dua belas) bulan berturut-turut terhitung mulai saat pendaftaran Kendaraan Bermotor.

(2) Pajak Kendaraan Bermotor dibayar sekaligus di muka.

(3) Untuk Pajak Kendaraan Bermotor yang karena keadaan kahar (force majeure) Masa Pajaknya tidak sampai 12 (dua belas) bulan, dapat dilakukan restitusi atas pajak yang sudah dibayar untuk porsi Masa Pajak yang belum dilalui.

(4) Ketentuan lebih lanjut mengenai tata cara pelaksanaan restitusi diatur dengan Peraturan Gubernur.

(5) Hasil penerimaan Pajak Kendaraan Bermotor paling sedikit 10% (sepuluh persen), termasuk yang dibagihasilkan kepada kabupaten/kota, dialokasikan untuk pembangunan dan/atau pemeliharaan jalan serta peningkatan moda dan sarana transportasi umum.

1. Citra

Pengertian citra menurut Murni (1992, p5) adalah keluaran suatu sistem perekaman data yang dapat bersifat optik berupa foto, bersifat analog berupa sinyal- sinyal video seperti gambar pada monitor televisi, atau bersifat dijital sehingga dapat disimpan langsung pada suatu pita magnetik. Sedangkan menurut Banks (1990, p150) citra diartikan sebagai representasi dua dimensi dari bentuk 3 dimensi yang nyata. Bentuknya dapat bervariasi dari foto hitam putih hingga sebuah gambar bergerak dari

TV berwarna.

Citra dapat dikelompokkan menjadi empat kelas berdasarkan presisi yang digunakan untuk menyatakan titik-titik koordinat dan untuk menyatakan nilai/tingkat keabuan (gray scale) atau warna suatu citra, yaitu:

1. citra kontinu-kontinu

2. citra kontinu-diskrit

3. citra diskrit-kontinu

4. citra diskrit-diskrit

Label pertama menyatakan presisi dari titik-titik koordinat pada bidang citra, sedangkan label kedua menyatakan tingkat keabuan atau warna. Kontinu dinyatakan dengan presisi angka tak terhingga sedangkan diskrit dinyatakan dengan presisi angka tertentu.

5.2. Citra dijital

Citra dijital (digital image) merupakan suatu array dua dimensi atau suatu matriks yang elemen-elemennya menyatakan tingkat keabuan dari elemen citra tersebut (Murni, 1992, p5). Untuk mengubah citra yang bersifat kontinu menjadi citra dijital,

diperlukan proses pembuatan kisi-kisi arah horizontal dan vertikal, sehingga diperoleh

gambar dalam bentuk array dua dimensi. Proses tersebut dikenal sebagai proses dijitasi atau sampling. Setiap elemen array tersebut dikenal sebagai elemen gambar atau piksel (pixel) yang merupakan singkatan dari picture element. Tingkat keabuan setiap piksel dinyatakan dengan suatu harga integer.

Hubungan yang ada antara piksel-piksel, antara lain (Gonzales dan Woods,

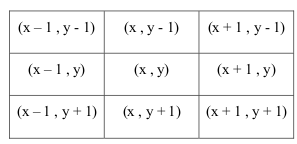
1993, p40):

• Neighbours of a pixel31

Dimisalkan piksel F terletak di koordinat (x,y), maka yang disebut delapan neighbours (neighbours of a pixel) atau N 8 (F) adalah piksel-piksel yang memiliki

koordinat:

(x+1,y),(x-1,y),(x,y+1),(x,y-1),(x+1,y+1),(x-1,y+1),(x+1,y-1), dan (x-1,y-1).



Gambar 2.2 Posisi Neighbours of a Pixel

Konektivitas (Connectivity)

Konektivitas antara piksel yang satu dengan yang lainnya ditentukan selain oleh

letaknya, juga oleh toleransi skala warna yang terdapat dalam citra.

5.3. Model Warna RGB

Sesuai dengan namanya, RGB merupakan model warna yang menggunakan tiga

warna dasar, yaitu merah (red), hijau (green), dan biru (blue), dimana masing-masing

warna memiliki tingkat intensitas warna dari 0 sampai dengan 255, yang menyatakan

tingkat keterangan warna mulai dari yang paling glap hingga yang paling terang.

Memang tidak semua warna dapat diperoleh dengan menggunakan variasi nilai dari

ketiga warna tersebut, akan tetapi sebagian warna yang diperlukan sudah tercakup

dalam model warna RGB ini. Banyaknya warna yang dapat dibentuk oleh model warna RGB ini adalah 256 (intensitas piksel merah) x 256 (intensitas piksel hijau) x 256 (intensitas piksel biru), hasilnya lebih kurang enam belas juta tujuh ratus ribu warna, merupakan varian warna yang sangat banyak.

(http://proxy2.siit.tu.ac.th/bunyarit/students/carplate/halfterm\_report.pdf)

Sebuah citra berwarna dapat dibentuk dengan mengatur nilai dari tingkat

kecerahan gambar pada setiap piksel, dengan menggunakan warna-warna dasar seperti merah, hijau, dan biru dari cahaya yang terdeteksi. Salah satu caranya dapat dilakukan dengan menggunakan sebuah kamera dijital, dimana sensornya dapat mengukur radiasi panjang gelombang dari merah, hijau, dan biru untuk semua titik dalam citra. Adapun arsitektur warna dari model warna RGB sebagai berikut:

1. Warna merah akan terbentuk jika piksel hijau dan biru bernilai 0, sedangkan

piksel merah bernilai antara 1 – 254.

2. Warna hijau akan terbentuk jika piksel merah dan biru bernilai 0, sedangkan

piksel hijau bernilai antara 1 – 254.

3. Warna biru akan terbentuk jika piksel merah dan hijau bernilai 0, sedangkan

piksel biru bernilai antara 1 – 254.

4. Warna kuning akan terbentuk jika hanya piksel biru saja yang bernilai 0,

sedangkan piksel merah dan hijau bernilai sama besar.

5. Warna magenta akan terbentuk jika hanya piksel hijau saja yang bernilai 0,

sedangkan piksel merah dan biru bernilai sama besar.

6. Warna cyan akan terbentuk jika hanya piksel merah saja yang bernilai 0,

sedangkan piksel hijau dan biru bernilai sama besar.

7. Warna keabuan akan terbentuk jika semua warna dasar RGB bernilai sama.

8. Warna hitam akan terbentuk jika semua warna dasar RGB bernilai 0.

9. Warna putih akan terbentuk jika semua warna dasar RGB bernilai 255.

10. Selain kesembilan penjelasan di atas, warna yang dibentuk merupakan varian

model warna RGB.

Illustrasi dan penjelasan dari model warna RGB dapat dilihat pada gambar di bawah ini:



Gambar 2.3 Model Warna RGB

1. Convolutional Neural Network

Convolutional Neural Network (CNN) adalah pengembangan dari Multilayer Perceptron (MLP) yang didesain untuk mengolah data dua dimensi. CNN termasuk

dalam jenis Deep Neural Network karena kedalaman jaringan yang tinggi dan banyak diaplikasikan pada data citra. Pada kasus klasifikasi citra, MLP kurang sesuai untuk

digunakan karena tidak menyimpan informasi spasial dari data citra dan menganggap setiap piksel adalah fitur yang independen sehingga menghasilkan hasil yang kurang baik. CNN pertama kali dikembangkan dengan nama NeoCognitron oleh Kunihiko Fukushima, seorang peneliti dari NHK Broadcasting Science Research Laboratories,

Kinuta, Setagaya, Tokyo, Jepang [4]. Konsep tersebut kemudian dimatangkan oleh Yann LeChun, seorang peneliti dari AT&T Bell Laboratories di Holmdel, New Jersey,

USA. Model CNN dengan nama LeNet berhasil diterapkan oleh LeChun pada penelitiannya mengenai pengenalan angka dan tulisan tangan [1]. Pada tahun 2012, Alex Krizhevsky dengan penerapan CNN miliknya berhasil menjuarai kompetisi ImageNet Large Scale Visual Recognition Challenge 2012. Prestasi tersebut menjadi

momen pembuktian bahwa metode Deep Learning, khususnya CNN. Metode CNN terbukti berhasil mengungguli metode Machine Learning lainnya seperti

SVM pada kasus klasifikasi objek pada citra.

7.1 Konsep CNN

Cara kerja CNN memiliki kesamaan pada MLP, namun dalam CNN setiap neuron dipresentasikan dalam bentuk dua dimensi, tidak seperti MLP yang setiap neuron hanya berukuran satu dimensi.



Gambar. 1. Arsitektur MLP Sederhana

Sebuah MLP seperti pada Gambar. 1. memiliki i layer (kotak merah dan biru) dengan masing-masing layer berisi j i neuron (lingkaran putih). MLP menerima input data satu dimensi dan mempropagasikan data tersebut pada jaringan hingga menghasilkan output. Setiap hubungan antar neuron pada dua layer yang bersebelahan memiliki parameter bobot satu dimensi yang menentukan kualitas mode. Disetiap data input pada layer dilakukan operasi linear dengan nilai bobot yang ada, kemudian hasil komputasi akan ditransformasi menggunakan operasi non linear yang disebut sebagai

fungsi aktivasi.

Pada CNN, data yang dipropagasikan pada jaringan adalah data dua dimensi, sehingga operasi linear dan parameter bobot pada CNN berbeda. Pada CNN operasi linear menggunakan operasi konvolusi, sedangkan bobot tidak lagi satu dimensi saja, namun berbentuk empat dimensi yang merupakan kumpulan kernel konvolusi seperti

pada Gambar.2. Dimensi bobot pada CNN adalah:

*neuron input x neuron output x tinggi x lebar*

Karena sifat proses konvolusi, maka CNN hanya dapat digunakan pada data yang memiliki struktur dua dimensi seperti citra dan suara.



Gambar.2. Proses Konvolusi pada CNN

7.2 Arsitektur Jaringan CNN

JST terdiri dari berbagai layer dan beberapa neuron pada masing-masing layer. Kedua hal tersebut tidak dapat ditentukan menggunakan aturan yang pasti dan berlaku berbeda-beda pada data yang berbeda [7].

Pada kasus MLP, sebuah jaringan tanpa hidden layer dapat memetakan persamaan linear apapun, sedangkan jaringan dengan satu atau dua hidden layer dapat memetakan sebagian besar persamaan pada data sederhana.

Namun pada data yang lebih kompleks, MLP memiliki keterbatasan. Pada permasalahan jumlah hidden layer dibawah tiga layer, terdapat pendekatan untuk menentukan jumlah neuron pada masing-masing layer untuk mendekati hasil optimal. Penggunaan layer diatas dua pada umumnya tidak direkomendasikan dikarenakan akan menyebabkan overfitting serta kekuatan backpropagation berkurang secara signifikan.

Dengan berkembangnya deep learning, ditemukan bahwa untuk mengatasi kekurangan MLP dalam menangani data kompleks, diperlukan fungsi untuk mentransformasi data input menjadi bentuk yang lebih mudah dimengerti oleh MLP. Hal tersebut memicu berkembangnya deep learning dimana dalam satu model diberi beberapa layer untuk melakukan transformasi data sebelum data diolah menggunakan metode klasifikasi. Hal tersebut memicu berkembangnya model neural network dengan jumlah layer diatas tiga. Namun dikarenakan fungsi layer awal sebagai metode ekstraksi fitur, maka jumlah layer dalam sebuah DNN tidak memiliki aturan universal dan berlaku berbeda-beda tergantung dataset yang digunakan.

Karena hal tersebut, jumlah layer pada jaringan serta jumlah neuron pada masing-masing layer dianggap sebagai hyperparameter dan dioptimasi menggunakan pendekatan searching.

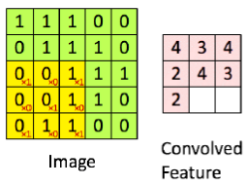
Sebuah CNN terdiri dari beberapa layer. Berdasarkan aristektur LeNet5 [8], terdapat empat macam layer utama pada sebuah CNN namun yang diterapkan pada TA ini hanya tiga macam lapisan lantara lain:

1. Convolution Layer

Convolution Layer melakukan operasi konvolusi pada output dari layer sebelumnya. Layer tersebut adalah proses utama yang mendasari sebuah CNN.

Konvolusi adalah suatu istilah matematis yang berati mengaplikasikan sebuah fungsi pada output fungsi lain secara berulang. Dalam pengolahan citra, konvolusi berati mengaplikasikan sebuah kernel(kotak kuning) pada citra disemua offset yang memungkinkan seperti yang ditunjukkan pada Gambar.3. Kotak hijau secara keseluruhan adalah citra yang akan dikonvolusi. Kernel bergerak dari sudut kiri atas ke kanan bawah. Sehingga hasil konvolusi dari citra tersebut dapat dilihat pada gambar disebelah kanannya.

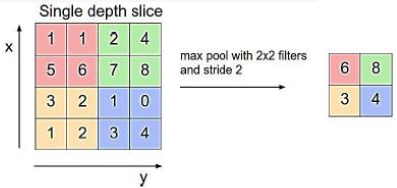
Tujuan dilakukannya konvolusi pada data citra adalah untuk mengekstraksi fitur dari citra input. Konvolusi akan menghasilkan transformasi linear dari data input sesuai informasi spasial pada data. Bobot pada layer tersebut menspesifikasikan kernel konvolusi yang digunakan, sehingga kernel konvolusi dapat dilatih berdasarkan input pada CNN.



Gambar.3. Operasi Konvolusi

2) Subsampling Layer

Subsampling adalah proses mereduksi ukuran sebuah data citra. Dalam pengolahan citra, subsampling juga bertujuan untuk meningkatkan invariansi posisi dari fitur. Dalam sebagian besar CNN, metode subsampling yang digunakan adalah max pooling. Max pooling membagi output dari convolution layer menjadi beberapa grid kecil lalu mengambil nilai maksimal dari setiap grid untuk menyusun matriks citra yang telah direduksi seperti yang ditunjukkan pada Gambar.4. Grid yang berwarna merah, hijau, kuning dan biru merupakan kelompok grid yang akan dipilih nilai maksimumnya. Sehingga hasil dari proses tersebut dapat dilihat pada kumpulan grid disebelah kanannya. Proses tersebut memastikan fitur yang didapatkan akan sama meskipun objek citra mengalami translasi (pergeseran).



Gambar.4. Operasi Max Pooling

Menurut Springenberg et al. [10], penggunaan pooling layer pada CNN hanya bertujuan untuk mereduksi ukuran citra sehingga dapat dengan mudah digantikan dengan sebuah convolution layer dengan stride yang sama dengan pooling layer yang

bersangkutan.

3) Fully Connected Layer

Layer tersebut adalah layer yang biasanya digunakan dalam penerapan MLP dan bertujuan untuk melakukan transformasi pada dimensi data agar data dapat diklasifikasikan secara linear.

Setiap neuron pada convolution layer perlu ditransformasi menjadi data satu dimensi terlebih dahulu sebelum dapat dimasukkan ke dalam sebuah fully connected layer. Karena hal tersebut menyebabkan data kehilangan informasi spasialnya dan tidak reversibel, fully connected layer hanya dapat diimplementasikan di akhir jaringan.

Dalam sebuah jurnal oleh Lin et al., dijelaskan bahwa convolution layer dengan ukuran kernel 1 x 1 melakukan fungsi yang sama dengan sebuah fully connected layer

namun dengan tetap mempertahankan karakter spasial dari data. Hal tersebut membuat penggunaan fully connectedlayer pada CNN sekarang tidak banyak dipakai.

7.3. Fungsi Aktivasi

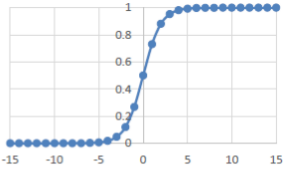
Fungsi aktivasi adalah fungsi non linear yang memungkinkan sebuah JST untuk dapat mentransformasi data input menjadi dimensi yang lebih tinggi sehingga dapat dilakukan pemotongan hyperlane sederhana yang memungkinkan dilakukan klasifikasi. Dalam CNN terdapat fungsi aktivasi digunakan yaitu fungsi sigmoid.

Fungsi sigmoid mentransformasi range nilai dari input x menjadi antara 0 dan 1 dengan bentuk distribusi fungsi seperti pada Gambar.5. Sehingga fungsi sigmoid memiliki bentuk sebagai berikut:

.............................(1)

Fungsi sigmoid sekarang sudah tidak banyak digunakan dalam praktek karena memiliki kelemahan utama yaitu range nilai output dari fungsi sigmoid tidak terpusat pada angka nol.

Hal tersebut menyebabkan terjadinya proses backpropagation yang tidak ideal, selain itu bobot pada JST tidak terdistribusi rata antara nilai positif dan negatif serta nilai bobot akan banyak mendekati ekstrim 0 atau 1. Dikarenakan komputasi nilai propagasi menggunakan perkalian, maka nilai ekstrim tersebut akan menyebabkan efek saturating gradients dimana jika nilai bobot cukup kecil, maka lama kelamaan nilai bobot akan mendekati salah satu ekstrim sehingga memiliki gradien yang mendekati nol. Jika hal tersebut terjadi, maka neuron tersebut tidak akan dapat mengalami update yang signifikan dan akan nonaktif.



Gambar.5. Distribusi Fungsi Sigmoid

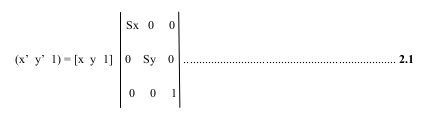
1. Pengolahan Citra (*Image Processing*)

Menurut Murni (1992, p5) pengolahan citra merupakan proses pengolahan dan analisis citra yang banyak melibatkan persepsi visual. Proses ini mempunyai ciri data

masukan dan informasi keluaran berbentuk citra. Teknik pengolahan citra menggunakan komputer untuk mendijitasi pola bayangan dan warna dari gambar yang sudah tersedia. Informasi yang telah terdijitasi ini kemudian ditransfer ke layar dari monitor video. Pengolahan citra banyak digunakan dalam dunia fotografi (misalnya mengubah intensitas cahaya sebuah foto), dunia perfilman (animasi), dunia kedokteran (untuk membuat analisa medis), dan dunia game.

7.1. Penyekalaan (*Scalling*)

Menurut Hearn dan Baker (1986, p107), penyekalaan merupakan proses pengolahan citra yang bertujuan untuk mengubah ukuran (dimensi) dari suatu citra. Perubahan citra yang terjadi akibat proses penyekalaan akan menyebabkan citra berubah menjadi citra baru yang ukurannya sesuai dengan skala perubahan yang ditetapkan, umumnya dikenal dengan sebutan faktor skala. Berikut ini adalah rumus penyekalaan menurut Hearn dan Baker (1986, p108):



keterangan :

x’ : koordinat x setelah penyekalaan

y’ : koordinat y setelah penyekalaan

x : koordinat x sebelum penyekalaan

y : koordinat y sebelum penyekalaan

Sx : faktor skala sumbu x

Sy : faktor skala sumbu y

Ada 3 macam perubahan yang dapat terjadi akibat proses penyekalaan, yaitu:

1. Perubahan lebar citra, terjadi ketika citra hanya dikalikan oleh faktor skala

dengan arah sumbu x saja.

2. Perubahan tinggi citra, terjadi ketika citra hanya dikalikan oleh faktor skala

dengan arah sumbu y saja.

3. Perubahan lebar dan tinggi citra, terjadi ketika citra dikalikan oleh faktor skala,

baik ke arah sumbu x, maupun ke arah sumbu y. Citra akan terskala dengan

sempurna (perubahan tinggi dan lebar yang terjadi sebanding dengan tinggi dan

lebar dari citra asalnya), jika faktor skala arah sumbu x bernilai sama dengan

faktor skala arah sumbu y.

7.2. Binerisasi

inerisasi merupakan sebuah metode untuk mengubah citra keabuan menjadi

citra biner, sehingga objek yang diinginkan dalam gambar dapat terpisah dari latar

belakangnya (Jain, Kasturi, dan Schunck, 1995, p29). Pengertian serupa juga diungkapkan oleh Davies (1990, p79) yang mengatakan bahwa binerisasi adalah sebuah

metode untuk mengubah citra keabuan menjadi citra biner dengan objek terlihat hitam

sedangkan latar belakang berwarna putih.

Tujuan dari binerisasi adalah untuk memisahkan piksel yang mempunyai nilai keabuan (grey level) lebih tinggi dengan yang lebih rendah. Piksel yang nilai keabuannya lebih tinggi akan diberi nilai biner 1, sedangkan piksel dengan nilai keabuan lebih rendah akan diberi nilai biner 0. Pemberian nilai biner dapat pula dibalik, disebut binerisasi terbalaik (inverse thresholding), untuk lebih memperjelas objek yang diteliti. Sebagai contoh, pada plat nomor kendaraan bermotor, bila dilakukan binerisasi terbalik, maka karakter hasil binerisasi akan terlihat hitam dan latar belakang terlihat putih. Berdasarkan penentuan nilai ambangnya, binerisasi dibedakan menjadi 2 macam, yaitu:

1. fixed threshold, nilai ambang dipilih secara independen

2. histogram derived thresholding, nilai ambang ditentukan secara otomatis

berdasarkan histogram

7.3. Segmentasi

Segmentasi menurut Ramesh Jain, Kasturi, dan Schunck (1995, p28) diartikan sebagai sebuah metode untuk membagi sebuah gambar menjadi sub-sub gambar yang disebut area (region). Ada 2 pendekatan yang dapat digunakan untuk membagi gambar-gambar menjadi daerah-daerah tertentu (Jain, Kasturi, Schunck, 1995, p73 - 75):

1. region-based

2. boundary estimation menggunakan edge detection

Pada pendekatan region-based, semua piksel yang berkorespondensi dengan

sebuah objek dikelompokkan bersama dan diberikan flag yang menandakan bahwa

mereka merupakan satu area. Dua prinsip yang penting dalam pendekatan ini adalah

value similiarity dan spatial proximity. Dua piksel dapat dikelompokkan menjadi satu

bila mempunyai karakteristik intensitas yang serupa atau bila keduanya memiliki jarak yang berdekatan. Sedangkan pada pendekatan boundary estimation menggunakan edge detection, segmentasi dilakukan dengan menemukan piksel-piksel yang terletak pada batas area. Piksel-piksel tersebut (yang disebut edges) dapat diperoleh dengan melihat piksel-piksel yang bertetangga (neighbouring pixels).

7.4. Pemotongan (Cropping)

Dalam bahasa Inggris, istilah pemotongan, selain disebut sebagai cropping, dapat

Pula disebut sebagai trimming.

Definisi (http://desktoppub.about.com/library/glossary/bldef-crop.htm) adalah pemotongan kegiatan memotong bagian yang tidak perlu dari sebuah citra. Pemotongan dapat dilakukan dengan menentukan koordinat awal, lebar, dan tinggi dari citra yang ingin dipotong. Pemotongan akan menciptakan suatucitra baru yang merupakan bagian dari citra asalnya. Pemotongan juga menyebabkan ukuran dari suatu citra berubah menjadi lebih kecil, entah lebarnya saja, tingginya saja, atau bahkan keduanya.

1. Pengenalan Pola (Pattern Recognition)

Pengenalan pola memiliki arti bidang studi yang melakukan proses analisis

gambar yang bentuk masukannya adalah gambar itu sendiri atau dapat juga berupa citra dijital dan bentuk keluarannya adalah suatu deskripsi (Murni, 1992, p168). Tujuan dari adanya pengenalan pola ini adalah untuk meniru kemampuan manusia (otak manusia) dalam mengenali suatu objek/pola tertentu.

Berdasarkan pendapat Bow (1982, p3), objek/pola yang dapat dikenali ada 2

macam:

1. abstrak

Contoh bentuk abstrak antara lain adalah ide dan argumen. Pengenalan untuk bentuk semacam ini misalnya dengan conceptual recognition.

2. konkrit

Bentuk konkrit contohnya karakter, simbol, gambar, tanda tangan, tulisan tanagn, gelombang suara (speech waveform), dll. Pengenalan untuk bentuk semacam ini misalnya ICR (Intelligence Charachter Recognition), OCR (Optical Character Recognition), handwriting recognition, dll.

Teknik pattern recognition yang umum (Pearson, 1991, p85-91):

1. Template matching

Template matching merupakan teknik pengenalan pola yang paling sederhana.

Pola identifikasi dengan cara membandingkan pola masukan (input pattern)

dengan daftar representasi pola yang sudah disimpan. Representasi pola yang

sudah disimpan tersebut disebut template.

2. Metode statistik (statistical method)

Teknik pengenalan pola secara statistik (disebut juga decision-theoretic

technique) menentukan masukan yang bagaimanakah yang termasuk ke dalam

suatu kelas tertentu.

3. Teknik struktural atau semantic (structural or semantic technique)

Prinsip dari teknik ini adalah pengamatan terhadap banyak pola yang berstruktur

dan dapat diekspresikan sebagai komposisi deri sub-sub pola. Oleh karena itu,

pola dapat ditentukan dengan sebuah kalimat dari pola sederhana yang primitif

(misalnya garis lurus dan garis lengkung).

Contoh penggunaan pengenalan pola: pengenalan huruf kanji, analisa medis,

interpretasi citra suatu area/daerah.

1. Pengenalan Karakter (Character Recognition)

Definisi dari pengenalan karakter adalah bidang aplikasi dari pengenalan pola

yang melibatkan representasi gambar garis dua dimensi dari sebuah karakter (Fairhust, 1988, p106). Pengenalan karakter adalah proses pengubahan citra, baik berupa citra

yang dicetak oleh mesin atau citra berupa tulisan tangan, menjadi format yang dapat

diproses oleh komputer (sebagai contoh dalam format ASCII). Isi dari sebuah citra

dapat terdiri dari karakter alphabet (a, b, c,...), karakter numerik (0, 1, 2,...), karakter

khusus ($, %, &,...), atau objek lain yang tidak dapat diidentifikasikan.

11.1. Metode Pengenalan Karakter

Terdapat beberapa metode pengenalan karakter yang menggunakan berbagai

Pendekatan (http://www.tawpi.org/pdf/Priciples\_of\_ICR.pdf) seperti:

Pendekatan statistik (statistical approach), pendekatan semantik (semantic approach), dan pendekatan gabungan statistik dan semantik (metode hibrid). Selain menggunakan pendekatan-pendekatan tersebut, pengenalan karakter juga dapat dilakukan dengan menggunakan metode jaringan saraf tiruan (artificial neural network).

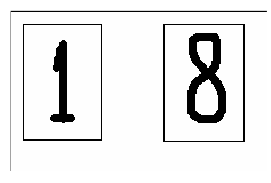
11.1.1. Pendekatan Statistik

Pendekatan statistik dilakukan dengan menghitung parameter statistik setiap

karakter dan membandingkan parameter tersebut dengan parameter statistik dari

karakter yang sama yang telah tersimpan dalam basis data. Karena setiap gambar

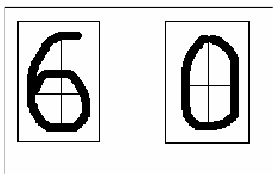
gambar karakter tersebut terdiri dari nilai pixel yang diwakili oleh 0 dan 1, pendekatan ini akan menghitung banyaknya piksel hitam, atau perbandingan jumlah piksel hitam dan putihnya. Sebagai contoh, karakter angka satu (‘1’) memiliki piksel hitam lebih sedikit dari angka delapan (‘8’). Untuk lebih jelasnya dapat dilihat pada ilustrasi berikut:



Gambar 2.15 Model Angka 1 dan 8

Dengan pendekatan yang sama, sepintas kita perhatikan bahwa karakter angka

enam (‘6’) dan nol (‘0’) memiliki rasio ketinggian yang berbeda.



Gambar 2.16 Model Angka 6 dan 0

Lebih jauh lagi adalah algoritma yang didasari pada histogram dimensi satu

yang dapat diekstrak dari gambar dijital. Histogram adalah sebuah pemetaan yang

menggambarkan distribusi intensitas piksel dari sebuah citra biner. Histogram sangat

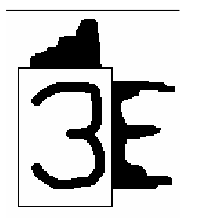
berguna pada banyak aplikasi. Histogram dapat digunakan untuk menemukan nilai

ambang yang sesuai dalam pendeteksian objek. Selain itu, histogram juga dapat

digunakan dalam normalisasi gambar (picture normalization) dengan menggunakan

histogram matching (Shi-Kuo Chang, 1989, p342). Pendekatan ini menggunakan

histogram yang mencerminkan secara grafik jumlah piksel hitam dalam setiap baris dan kolomnya. Dengan memproyeksikan piksel hitam yang dihitung secara horizontal dan vertikal, sangat dimungkinkan untuk membedakan banyak macam karakter yang ada. Contohnya dapat terlihat pada ilustrasi berikut ini:



Gambar 2.17 Model Histogram Angka 3

Secara singkat, dengan analisa yang teliti dari histogram tersebut, sangat

mungkin untuk membedakan setiap karakter yang ada.

11.1.2. Pendekatan Semantik

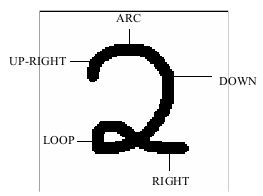
Pendekatan semantik merupakan metode pengenalan karakter yang didasarkan

pada identifikasi rangka (contour) yang dinyatakan dalam piksel-piksel untuk

menemukan karakteristik-karakteristik khusus atau hubungan untuk setiap dijitnya. Poin penting dari pendekatan semantik yang digunakan untuk mengenali karakter antara lain:

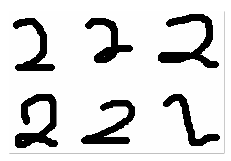
• Pertama, mengenali cara dimana rangka dari karakter direfleksikan dalam piksel yang mewakilinya.

• Kedua, mencoba menemukan karakteristik yang mirip untuk setiap karakter.



Gambar 2.18 Model Deskripsi Semantik Angka 2

Illustrasi berikut menunjukkan contoh dari variasi angka 2. Meskipun mempunyai bentuk yang berbeda, tetapi deskripsi secara semantiknya identik.



Gambar 2.19 Variasi Bentuk Angka 2

Keuntungan menggunakan pendekatan semantik adalah variasi bentuk karakter

yang berbeda mempunyai deskripsi semantik yang identik. Pada beberapa kasus didapat deskripsi yang sedikit berbeda, tetapi secara keseluruhan deskripsi semantik sebuah karakter dengan bentuk yang bervariasi akan tetap identik. Namun, pendekatan ini memiliki kekurangan, yaitu bila karakter tersebut rusak (misalnya: terputus), maka pendekatan semantik tidak akan dapat mengenali karakter tersebut.

11.1.3. Metode HIbrid

Untuk mengenali sebuah karakter, baik dengan menggunakan pendekatan

statistik atau pendekatan semantik, akan memiliki kelebihan dan kekurangan masing-

masing. Oleh sebab itu, dikembangkan suatu algoritma baru untuk mengatasi kelemahan dari kedua pendekatan tersebut. Metode penggabungan kedua pendekatan tersebut dinamakan metode hibrid.

11.1.4. Jaringan Saraf Tiruan

Jaringan saraf tiruan (JST) adalah sebuah sistem pemrosesan informasi yang

mempunyai karakteristik kinerja tertentu yang sama dengan jaringan saraf biologis. JST telah dibangun sebagai sebuah model matematis dari sistem saraf biologis berdasarkan asumsi bahwa:

a. Pemrosesan informasi terjadi pada elemen-elemen sederhana yang jumlahnya

sangat banyak yang disebut neuron, unit, sel, atau, node.68

b. Sinyal diteruskan antar neuron melalui sambungan-sambungan (koneksi).

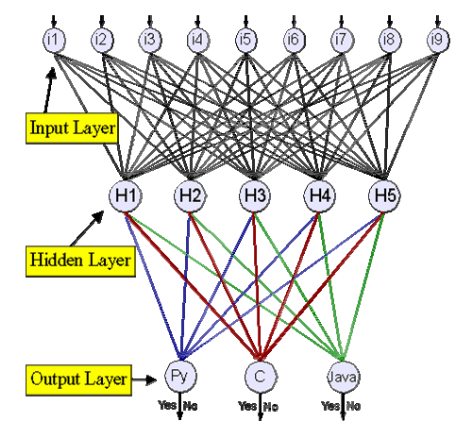
c. Setiap koneksi memilki bobot (weight) yang dikalikan dengan sinyal yang

melewati sambungan tersebut.

d. Setiap neuron menerapkan sebuah fungsi aktivasi (biasanya non-linear) pada

hasil penjumlahan dari masukan-masukan ke neuron tersebut untuk menentukan

sinyal keluarannya.



Gambar 2.20 Jaringan Saraf Tiruan

Cara pemrosesan informasi jaringan ini terinspirasi oleh cara kerja dari sel saraf

(neuro) biologis, seperti yang terdapat pada otak. Elemen-elemen pemrosesan yang

terdapat pada jaringan-jaringan ini saling dihubungkan satu sama lainnya oleh saluran-saluran komunikasi (koneksi).

Elemen-elemen pemrosesan yang ada pada JST terbagi atas beberapa sub-

kelompok, setiap sub kelompok melakukan komputasi yang mandiri dan kemudian hasil komputasinya dikirim ke sub kelompok berikutnya. Setiap elemen pemrosesan

melakukan komputasi berdasarkan jumlah dari hasil perkalian antara masing-masing

input dan bobotnya.

Setiap sub-kelompok dari elemen-elemen pemrosesan disebut lapisan (layer).

Lapisan yang pertama disebut lapsan input (input layer) dan lapisan terakhir disebut

lapisan keluaran (output layer). Lapisan yang terletak antara kedua lapisan tersebut

disebut lapisan tersembunyi (hidden layer), dan lapisan ini dapat terdiri dari satu atau

beberapa lapisan.

1. Basis Data
2. Text Processing
3. Python

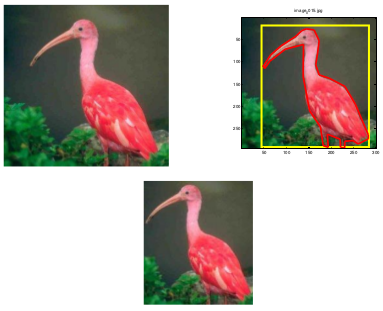
BAB IV

METODOLOGI PENELITIAN

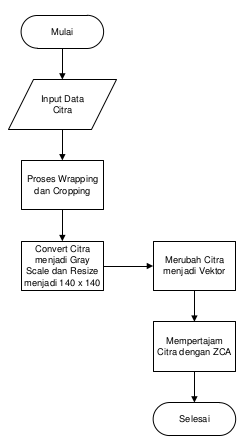
Desain Perangkat Lunak

A. Praproses dan Pengolahan Data Input

Citra masukan akan diolah ke dalam pra proses yaitu proses wrapping dan cropping. Pada wrapping, citra masukan dilakukan pengecekan terhadap edge dari objek utama pada citra tersebut. Dari edge pada citra tersebut ditentukan edge maksimalnya sehingga saat hasil cropping objek pada citra tersebut tetap utuh seperti pada Gambar.6. Tahap training dimulai dengan merubah citra menjadi bentuk vektor. Sehingga alur proses pertama berbentuk seperti Gambar.7.



Gambar.6. Praproses Citra Input



Gambar.7. Alur Praproses dan Input

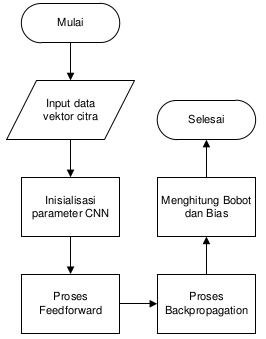
Proses pengolahan data citra dimulai dengan citra ukuran sembarang yang kemudian dirubah ukurannya menjadi 140 x 140. Citra tersebut dijadikan grey scale agar bisa diproses dengan mudah pada tahap Training.

B. Proses Training

Proses training merupakan tahapan dimana CNN dilatih untuk memperoleh akurasi yang tinggi dari klasifikasi yang dilakukan. Tahapan ini terdiri dari proses feed forward dan proses backpropagation. Untuk memulai proses feedforward diperlukan jumlah dan ukuran layer yang akan dibentuk, ukuran subsampling, citra vektor yang

diperoleh pada subbab III.A. Proses feedforward bekerja seperti pada subbab II.C dimana citra vektor akan melalui proses konvolusi dan Max pooling untuk mereduksi ukuran citranya dan memperbanyak neuronnya. Sehingga terbentuk banyak jaringan yang mana menambah variant data untuk dipelajari.

Hasil dari proses feedforward berupa bobot yang akan digunakan untuk mengevaluasi proses neural network tadi. Alur prosesnya seperti pada Gambar.8.



Gambar.8. Alur Proses Training

1) Proses Feedforward

Proses feed forward merupakan tahap pertama dalam proses training. Proses ini akan menghasilkan beberapa lapisan untuk mengklasifikasi data citra yang mana menggunakan bobot dan bias yang telah diperbarui dari proses backpropagation. Tahap ini juga akan digunakan kembali saat proses testing.

2) Proses Backpropagation

Proses backpropagation merupakan tahap kedua dari proses training. Pada tahap ini seperti yang telah dijelaskan pada sub bab 2.3.6 hasil proses dari feed forward di-trace kesalahannya dari lapisan output sampai lapisan pertama. Untuk menandai bahwa data tersebut telah di-trace diperoleh bobot dan bias yang baru.

3) Perhitungan Gradient

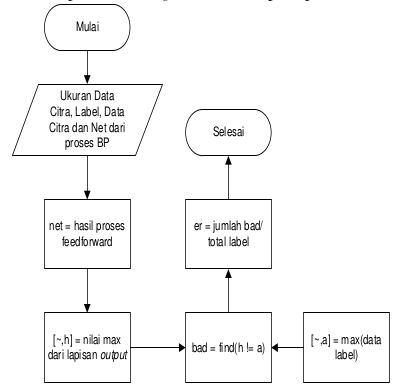
Pada proses gradient untuk jaringan konvolusi merupakan proses untuk memperoleh nilai bobot dan bias yang baru yang akan diperlukan saat training

C. Proses Testing

Proses testing merupakan proses klasifikasi menggunakan bobot dan bias dari hasil proses training. Proses ini tidak jauh berbeda dengan proses training yang membedakannya tidak terdapat proses backpropagation setelah proses feedforward. Sehingga hasil akhir dari proses ini menghasilkan akurasi dari klasifikasi yang dilakukan, data yang gagal diklasifikasi, nomor citra yang gagal diklasifikasi, dan bentuk network yang terbentuk dari proses feedforward.

Dengan bobot dan bias yang baru proses feedforward diterapkan yang kemudian menghasilkan lapisan output. Lapisan output sudah fully connected dengan label yang

disediakan. Hasil fully connected tersebut diperoleh data yang gagal dan berhasil diklasifikasi. Dari penjelasan di atas bentuk alur proses Testing berbentuk seperti pada Gambar.9.



Sumber Peraturan Kepala Kepolisian

<http://ditlantas.sumut.polri.go.id/main/show-attachment/10>

Sumber UU Lalu Lintas :

<https://books.google.co.id/books?id=nsY4nC5yFfkC&pg=PA40&dq=tanda+nomor+kendaraan+bermotor+adalah&hl=id&sa=X&ved=0ahUKEwjUl_3wuLHXAhXBRY8KHUBeDU0Q6AEIJjAA#v=onepage&q=tanda%20nomor%20kendaraan%20bermotor%20adalah&f=false>

Sumber Tanda Nomor Kendaraan Bermotor

<https://id.wikipedia.org/wiki/Tanda_nomor_kendaraan_bermotor>

<https://id.wikipedia.org/wiki/Plat_nomor>

Sumber berita Indonesia peringkat ke-3

<https://oto.detik.com/motor/2642877/di-asia-indonesia-negara-ke-3-dengan-populasi-motor-terbanyak>

<https://beritagar.id/artikel/berita/tigaperempat-rumah-tangga-indonesia-punya-sepeda-motor>

Sumber kendaraan bermotor

<https://www.online-pajak.com/id/undang-undang-28-tahun-2009> 15 november 2017

Sumber pajak

<http://www.pajak.go.id/content/article/melalui-pajak-kita-membangun-negeri>

DAFTAR PUSTAKA

Republik Indonesia. 2012. *Peraturan Kepala Kepolisian Negara Republik Indonesia Nomor 5 Tahun 2012 Tentang Registrasi dan Identifikasi Kendaraan Bermotor.* Lembaran Negara RI Tahun 2012, Pasal 1. Jakarta : Sekretariat Negara.

Republik Indonesia. 2009. *Undang-Undang Republik Indonesia Nomor 22 Tahun 2009 Tentang Lalu LIntas dan Angkutan Jalan.* Lembaran Negara RI Tahun 2009, Pasal 68. Jakarta : Sekretariat Negara.

Welas, Trias. 2010. *Undang-Undang Lalu Lintas*. Yogyakarta : New Merah Putih

Wikipedia. 2017. *Plat Nomor.* Diakses pada tanggal 9 November 2017 di [https://id.wiki pedia.org/wiki/Plat\_nomor](https://id.wikipedia.org/wiki/Plat_nomor)

Kementrian Keuangan Republik Indonesia Direktorat Jenderal Pajak. 2013. *Undang-Undang KUP dan Peraturan Pelaksanaannya.* Jakarta : Sekretariat Negara.