

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISNALITAS	ii
ABSTRAK	iii
UCAPAN TERIMA KASIH	iv
KATA PENGANTAR	vi
DAFTAR ISI	vii
DAFTAR GAMBAR	ix
DAFTAR TABEL	xi
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Tujuan dan Manfaat	2
1.3 Rumusan Masalah	2
1.4 Batasan Masalah	2
1.5 Metode Penelitian	3
1.6 Sistematika Penulisan	3
BAB II TINJAUAN PUSTAKA	5
2.1 Permodelan Robot	5
2.2 Trigonometri	10
2.3 Pengolahan Citra	11
2.4 OpenCV	12
2.5 WiringPi	12
BAB III PERANCANGAN SISTEM	14
3.1 Desain Sistem	14
3.2 Perancangan Perangkat Keras	17
3.3 Perangkat Lunak	23
BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISIS	25
4.1 Pengujian Jarak	25
4.2 Pengujian Object Follower dengan Objek Diam	30
4.3 Pengujian Object Follower dengan Objek Bergerak	33

BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	37
5.1. Kesimpulan	37
5.2. Saran	37
DAFTAR PUSTAKA	38
LAMPIRAN	40