

ABSTRAK

Semakin pesatnya perkembangan teknologi robotika, banyak industri maupun instansi kesehatan seperti Rumah Sakit menggunakan robot untuk meningkatkan efektivitas dan efisiensi pekerjaannya. AGV (*Automated Guided Vehicle*) adalah salah satu *mobile* robot yang berfungsi membawa suatu benda kesuatu tempat secara berkala. Penggunaan kendaraan yang dipandu secara otomatis (AGV) sedang mengalami perkembangan besar dalam tugas distribusi dalam logistik rumah sakit [1]. Pada Rumah Sakit terdapat triase medis yang merupakan lintasan berwarna dilantai untuk pembedaan penanganan terhadap pasien.

Artificial Landmark penting untuk kendaraan otonom digunakan sebagai referensi robot melokalkan atau menavigasi didalam lingkungannya. Sensor *Vision* adalah pilihan yang baik untuk sensor robot karena cukup fleksibel untuk mendeteksi atau mengenali fitur apa pun dengan warna dan ukuran apa pun. Sistem visi atau kombinasi sistem penglihatan dengan sensor telah digunakan di banyak sistem lokalisasi dan navigasi[5].

Penelitian ini merancang sensor *vision* yang dapat mengenali garis warna dan *artificial landmark* yang terdapat dilantai untuk navigasi dari AGV (*Automated Guided Vehicle*).

Kata Kunci: *AGV, sensor vision, artificial landmark recognition, line color recognition.*