

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Sensor Kamera C270 [7]	8
Gambar 2.2 Representas Warna RGB.....	9
Gambar 2.3. Ruang Warna HSV [8].....	10
Gambar 2.4 Ruang Warna LAB [9].....	11
Gambar 2.5. Bentuk Grafik Regresi Linier	12
Gambar 3.1 Gambaran Umum Sistem Pendeteksian Kemiringan.....	15
Gambar 3.2. Skema Penggunaan Hardware	16
Gambar 3.3. Blok Diagram <i>Raspberry Pi</i>	17
Gambar 3.4. Skema Sistem Hardware	18
Gambar 3.5: Tahap algoritma pendeteksian kemiringan	19
Gambar 3.6: Proses pembuatan <i>masking</i> ROI.....	20
Gambar 3.7: Representasi Ruang Warna YCrCb	21
Gambar 3.8: Proses pendeteksian garis jalan	22
Gambar 3.9 Proses Regresi Garis	24
Gambar 3.10 Proses Pembentukan Sudut kemiringan	24
Gambar 3.11 Segitiga Trigonometri	25
Gambar 3.12 Hasil Pembentukan Sudut	25
Gambar 4.1 Hasil Pengujian 4 Jenis <i>Filter</i> Warna	27
Gambar 4.2 <i>Threshold</i> warna putih	27