

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN.....	i
LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS.....	ii
ABSTRAK.....	iii
ABSTRACT.....	iv
KATA PENGANTAR.....	v
UCAPAN TERIMAKASIH.....	vi
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR.....	x
DAFTAR TABEL.....	xii
DAFTAR ISTILAH.....	xiii
DAFTAR SINGKATAN.....	xiv
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang Masalah	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Tujuan dan Manfaat.....	2
1.4 Batasan Masalah.....	3
1.5 Metode Penelitian.....	3
1.6 Jadwal Pelaksanaan.....	3
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	5
2.1 Robot Mars Rover.....	5
2.2 Pengolahan Citra Digital.....	6
2.2.1 Citra Digital.....	6
2.2.2 Pixel.....	7
2.2.3 Citra RGB.....	7
2.2.4 Stereo vision.....	7
2.2.5 Citra Treshold.....	9
2.2.6 HSV.....	9

2.2.7	OpenCV.....	10
2.2.8	Koordinator 3D.....	11
2.3	Kamera NYK Nemesis A80.....	12
BAB III PERANCANGAN SISTEM.....		16
3.1	Desain Sistem.....	16
3.1.1	Diagram Blok.....	16
3.1.2	Fungsi dan Fitur.....	17
3.2	Desain Perangkat Keras.....	18
3.2.1	Robot Mars Rover.....	18
BAB IV HASIL DAN ANALISIS.....		20
4.1	Pengujian mendeteksi warna.....	20
4.2	Pengujian mencari batas maksimal kamera dapat mendeteksi warna.....	21
4.3	Pengujian error pada jarak maksimal.....	22
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....		32
5.1	Kesimpulan.....	32
5.2	Saran.....	32
DAFTAR PUSTAKA.....		34
LAMPIRAN.....		35
Lampiran A (Rumus Stereo Camera).....		35
Lampiran B (Rangkaian).....		36
Lampiran C (Source Code).....		37