

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Ilustrasi Garis Tepi Sebagai Area Deteksi Objek.....	6
Gambar 3.1 Overall Function Pengukuran Jarak Objek Untuk Kendaraan Otonom Roda Tiga.....	9
Gambar 3.2 Function Tree Pengukuran Jarak Objek Untuk Kendaraan Otonom Roda Tiga.....	10
Gambar 3.3 Diagram Blok Sistem Pengukuran Jarak Objek Untuk Kendaraan Otonom Roda Tiga.....	11
Gambar 3.4 Diagram Blok Level 1 Pengukuran Jarak Objek Untuk Kendaraan Otonom Roda Tiga.....	12
Gambar 3.5 Flowchart level 2 proses pengolahan citra pada unit control.....	13
Gambar 3.6 Flowchart sistem	15
Gambar 3.7 Contoh Desain Sistem	22
Gambar 3.8 Timeline Dan Pembagian Kerja Anggota Tim.....	23
Gambar 4. 1 Hasil Pengujian Pengukuran Jarak	31
Gambar 4. 2 Pengujian Aktuator Saat Bergerak Mundur	34
Gambar 4. 3 Pengujian Aktuator Saat Bergerak Maju.....	34
Gambar 4. 4 Wiring.....	38
Gambar 4. 5 Hasil Integrasi Sistem.....	38
Gambar 5. 1 Pengujian Alat Saat Kendaraan Bergerak	43
Gambar 5. 2 Kurva Hubungan Antara Jarak Objek dan PWM.....	49