

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1. Microkomputer Raspberry Pi 3 Model B	5
Gambar 2.2. Motor DC.....	7
Gambar 2.3. Motor Driver (H-Bridge).....	8
Gambar 2.4. Proses Pengubahan Citra ke Dalam Dua Dimensi.....	10
Gambar 2.5. <i>Pixels</i>	10
Gambar 2.6. (a) B&W atau <i>Grayscale</i> , (b) <i>Red</i> , <i>Green</i> , dan <i>Blue</i> , (c) <i>Red</i> , <i>Green</i> , <i>Blue</i> , dan “Alpha”, atau Opasitas	11
Gambar 2.7. PIR	12
Gambar 2.8. Elemen Pada Sensor PIR	12
Gambar 2.9. Bayangan Yang Dibentuk Oleh 2 Cermin Dengan Sudut Lancip ..	14
Gambar 2.10. Sinar Datang Sejajar Dengan Sumbu Utama Dipantulkan Melalui Fokus.....	15
Gambar 2.11. Sinar Datang Melewati Fokus Dipantulkann Sejajar Sumbu Utama	15
Gambar 2.12. Sinar Datang Melalui Titik Lengkung (R) Dipantulkan Kembali Ke Arah Sama.....	15
Gambar 2.13. Sinar Datang Sejajar Sumbu Utama Dipantulkan Seolah-Olah Dari Fokus.....	16
Gambar 2.14. Sinar Datang Menuju R Dipantulkan Kembali Dari R	16
Gambar 2.15. Sinar Datang Menuju Titik Fokus Dipantulkan Sejajar Dengan Sumbu Utama.....	17
Gambar 3.1. Diagram Blok Sistem Untuk Memindai Area Wajah	18
Gambar 3.2. Diagram Blok Sistem Untuk Pencahayaan Pada Cermin.....	18
Gambar 3.3. Rancangan Perangkat Keras	20
Gambar 3.4. Tampak Depan Cermin Pintar	20

Gambar 3.5. Tampak Belakang Cermin Pintar.....	21
Gambar 3.6. Diagram Alir Kerja Sistem.....	24
Gambar 3.7. Diagram Pemindaian Sistem	25
Gambar 3.8. Diagram Blok Sistem Interaksi.....	26
Gambar 4.1. Area Wajah Terdeteksi 1	33
Gambar 4.2. Area Wajah Terdeteksi 2	34
Gambar 4.3. Area Wajah Terdeteksi 3	34
Gambar 4.4. Area Wajah Terdeteksi 4.....	35
Gambar 4.5. Area Wajah Terdeteksi 5.....	35
Gambar 4.6. PIR Tidak Mendeteksi Pengguna.....	37
Gambar 4.7. PIR Mendeteksi Pengguna	38
Gambar 4.8. Grafik Motor DC Bergerak Dari TMB ke TMA	40
Gambar 4.9. Grafik Nilai Arus Motor DC Dari TMB Menuju TMA.....	42
Gambar 4.10. Grafik Nilai Arus Motor DC Dari TMA ke TMB	42
Gambar 4.11. Grafik Nilai Arus Motor DC Ketika Mendeteksi Area Wajah	43