

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Robot Mars Rover 2020.....	5
Gambar 2.2 Koordinat yang mewakili citra.....	6
Gambar 2.3 Fungsi $f(x,y)$ citra digital.....	6
Gambar 2.4 Citra warna RGB.....	7
Gambar 2.5 Titik Scene dari kamera stereo.....	8
Gambar 2.6 Proses Threshold.....	9
Gambar 2.7 Sistem Koordinat Kartesian 3 Dimensi.....	11
Gambar 2.8 Hubungan geometric untuk pengukuran.....	12
Gambar 2.9 Ilustrasi model stereo kamera.....	13
Gambar 2.10 Data regresi antara jarak dan disparitas.....	15
Gambar 2.11 Kamera Webcam NYK A80.....	15
Gambar 3.1 Diagram blok sistem.....	17
Gambar 3.2 <i>Flowchart Diagram</i> proses kalibrasi.....	17
Gambar 3.3 <i>Flowchart Diagram Stereo camera</i>	18
Gambar 3.4 Gambar rancangan <i>Stereo Camera</i> tampak depan.....	18
Gambar 3.5 Gambar rancangan <i>Stereo Camera</i> tampak miring.....	19
Gambar 3.6 Gambar rancangan <i>Stereo Camera</i> tampak belakang.....	19
Gambar 4.1 Grafik jarak maksimum kamera dapat mendeteksi pada cahaya terang.....	22
Gambar 4.2 Grafik jarak maksimum kamera dapat mendeteksi pada cahaya sedang.....	24
Gambar 4.3 Grafik jarak maksimum kamera dapat mendeteksi pada cahaya gelap.....	25

Gambar 4.4 Grafik jarak maksimum kamera dapat mendeteksi pada cahaya gelap.....	27
Gambar 4.5 Grafik jarak maksimum kamera dapat mendeteksi pada cahaya sedang.....	29
Gambar 4.6 Grafik jarak maksimum kamera dapat mendeteksi pada cahaya gelap.....	30