

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 ROS Noetic Ninjemys	5
Gambar 2.2 OpenCV	6
Gambar 2.3 Intel NUC	6
Gambar 2.4 Kamera OV5640	7
Gambar 2.5 Performa YOLOv4-Tiny	7
Gambar 2.6 Model 3D Robot KRSBI Beroda	8
Gambar 2.7 Model Lapangan KRSBI Beroda[15]	10
Gambar 3.1 Sistem Saat Ini	11
Gambar 3.2 Sistem Usulan	13
Gambar 3.3 <i>Node Graph</i> ROS	14
Gambar 3.4 <i>Flowchart Node</i> Kamera	15
Gambar 3.5 <i>Flowchart Node Detect</i>	16
Gambar 4.1 Kamera <i>Omnidirectional</i> Pada Robot	19
Gambar 4.2 Resolusi 640x480 Kamera	19
Gambar 4.3 Objek Yang Dideteksi	22
Gambar 4.4 Pemetaan Lux Lapangan	23
Gambar 4.5 Hasil Deteksi Robot Magenta	24
Gambar 4.6 Hasil Deteksi Robot Cyan	25
Gambar 4.7 Hasil Deteksi Bola	25
Gambar 4.8 Hasil Deteksi Gawang	26