

DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR	i
ABSTRAK	ii
ABSTRACT	iii
DAFTAR ISI	iv
DAFTAR GAMBAR	vi
DAFTAR TABEL	vii
BAB 1 PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah.....	2
1.3 Tujuan	2
1.4 Batasan Masalah.....	2
BAB 2 LANDASAN TEORI	4
2.1 Tinjauan Pustaka.....	4
2.2 Dasar Teori.....	5
2.2.1 ROS (<i>Robot Operating System</i>)	5
2.2.2 OpenCV	5
2.2.3 Intel NUC	6
2.2.4 Kamera OV5640	6
2.2.5 YOLO (<i>You Look Only Once</i>).....	7
2.2.6 Kontes Robot Sepak Bola Indonesia Beroda	8
BAB 3 ANALISIS DAN PERANCANGAN	11
3.1 Gambaran Sistem Saat Ini.....	11
3.2 Identifikasi Kebutuhan Sistem	12
3.3 Perancangan Sistem.....	13
3.3.1 Cara Kerja Sistem	13
3.4 Kebutuhan Perangkat Keras dan Perangkat Lunak.....	17
3.4.1 Perangkat Keras	17
3.4.2 Perangkat Lunak.....	17
BAB 4 IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN	19

4.1	Implementasi	19
4.1.1	Sistem Kamera <i>Omnidirectional</i> Robot	19
4.1.2	Instalasi ROS	20
4.1.3	Instalasi Darknet.....	21
4.2	Pengujian	21
4.2.1	Pengujian <i>Object Detection</i>	21
BAB 5	KESIMPULAN	28
5.1	Kesimpulan	28
5.2	Saran	29
	DAFTAR PUSTAKA	30