

## 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