

DAFTAR TABEL

Tabel 1.1 Tinjauan Solusi yang Sudah Ada Berdasarkan Strength, Weakness, Limitation	8
Tabel 2.1 Pemetaan Kebutuhan dan Spesifikasi Produk	13
Tabel 3.1 Seleksi Parameter	26
Tabel 3.2 Design Matrix Score Usulan Solusi.....	28
Tabel 3.3 Spesifikasi Kerangka Donkey Car.....	31
Tabel 3.4 Spesifikasi Sistem Penggerak Donkey Car	32
Tabel 3.5 Perbandingan Fitur Algoritma Pemrograman.....	33
Tabel 3.6 Perbandingan kamera sebagai input object detection.....	37
Tabel 3.7 Perbandingan Sensor Navigasi dan Posisi.....	38
Tabel 3.8 Tabel Perbandingan Sensor Jarak.....	41
Tabel 3.9 Jadwal Pengerjaan	44
Tabel 3.10 Anggaran Biaya	44
Tabel 4.1 Gambar AUGV dalam beberapa point of view	53
Tabel 4.2 Visual donkey car simulator	61
Tabel 4.3 Percobaan Training dan Validation Data dengan KERAS	62
Tabel 4.4 Data hasil pengujian YOLOv5 kondisi statis	82
Tabel 4.5 Deteksi 2 YOLOv5 dengan objek tumpang tindih	85
Tabel 4.6 Pemeriksaan Data Posisi GPS Keadaan Statis	92
Tabel 4.7 Data Koordinat GPS dan Google Maps.....	93
Tabel 4.8 Uji Keakuratan GPS	94
Tabel 4.9 Implementasi GPS pada denah representatif.....	97
Tabel 4.10 Ambang Batas Distance Detection	100
Tabel 4.11 Parameter Kalibrasi Ultrasonik	101
Tabel 4.12 Konfigurasi Pin Kalibrasi Ultrasonik	102
Tabel 4.13 Konfigurasi Pin Integrasi Ultrasonik.....	103
Tabel 4.14 Hasil Pembacaan Nilai Offset Tiap Sensor	104
Tabel 4.15 Hasil Kalibrasi Sisi Depan.....	104
Tabel 4.16 Hasil Kalibrasi Sisi Belakang	105
Tabel 4.17 Hasil Kalibrasi Sisi Kanan.....	106
Tabel 4.18 Hasil Kalibrasi Sensor Sisi Kiri.....	107
Tabel 5.1 Pengujian GPS pada Denah Sebenarnya	120

Tabel 5.2 Validasi Data Pengujian Koordinat GPS.....	121
Tabel 5.3 Data Percobaan Obstacle Avoidance.....	122
Tabel 5.4 Grafik hasil training and validation dataset.....	126
Tabel 5.5 Hasil Percobaan 1	127
Tabel 5.6 Hasil Percobaan 2	128
Tabel 5.7 Hasil Percobaan 3	129
Tabel 5.8 Hasil Percobaan 4	130
Tabel 5.9 Pengujian Object and Distance Detection pada AUGV	132