

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 vSLAM Featured Based Methods	6
Gambar 2.2 Titik minat p dan lingkaran Bresenham.....	7
disekitarnya dengan radius 3	7
Gambar 2.3 Diagram Algoritma ORB-SLAM2	9
Gambar 3.1 Diagram Blok Sistem.....	12
Gambar 3.2 Desain perangkat keras sistem.....	14
Gambar 3.3 Kamera Monokular IMX 219-160.....	14
Gambar 3.4 Jetson Nano Developer Kit 4GB	15
Gambar 3.5 Modul JetRacer AI Kit.....	17
Gambar 3.6 Flowchart Sistem Pemetaan ORB-SLAM2	18
Gambar 4.6 Titik Awal dan Titik Akhir Jetracer AI Kit	27
Gambar 4.7 Tampilan Awal dan Akhir Kamera Monokular pada kondisi terang dan redup.....	27
Gambar 4.8 Hasil Peta Map 3D ORB-SLAM2 pada kondisi terang.....	29
Gambar 4.9 Grafik nFeatures dengan Average Keypoint	30
& Init Time pada kondisi terang	30
Gambar 4.10 Grafik nFeatures dengan Map Points pada kondisi terang	31
Gambar 4.11 Hasil Peta Map 3D ORB-SLAM2 pada kondisi redup.....	33
Gambar 4.12 Grafik nFeatures dengan Average Keypoint & Init Time pada kondisi redup.....	34
Gambar 4.13 Grafik nFeatures dengan Map Points pada kondisi redup.....	34