

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL.....	i
HALAMAN PENGESAHAN PEMBIMBING.....	ii
HALAMAN PENGESAHAN PENGUJI.....	iii
SURAT PERNYATAAN KARYA ASLI TUGAS AKHIR	iv
SURAT PERNYATAAN BEBAS PLAGIAT	v
HALAMAN PERSEMBAHAN	vi
ABSTRAK	vii
KATA PENGANTAR	viii
DAFTAR ISI.....	x
DAFTAR GAMBAR	xii
DAFTAR TABEL	xiii
DAFTAR MODUL PROGRAM.....	xiv
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1. Latar Belakang	1
1.2. Rumusan Masalah	4
1.3. Batasan Masalah.....	5
1.4. Tujuan Tugas Akhir.....	5
1.5. Manfaat Tugas Akhir.....	5
1.6. Metodologi Penelitian	6
1.7. Sistematika Penulisan	6
BAB II TINJAUAN PUSTAKA.....	8
2.1 Robot.....	8
2.2 Robot Humanoid.....	8
2.3 HuroCup.....	9
2.4 DARwIn-OP.....	10
2.5 <i>Computer Vision</i>	11
2.6 <i>Robot Vision</i>	12
2.6.1 Konversi Warna.....	12
2.6.2 <i>Thresholding</i>	15
2.6.3 Deteksi Blob.....	16
2.6.4 Deteksi Kontur.....	17
2.6.5 Deteksi Objek.....	19
2.7 <i>Purposed Method</i>	27
BAB III METODOLOGI PENELITIAN DAN PENGEMBANGAN SISTEM.....	28
3.1 Metodologi Penelitian.....	28
3.2 Tahap I: Perencanaan	30
3.2.1 Studi Pustaka.....	30
3.2.2 Identifikasi Masalah.....	32
3.3 Tahap II: Analisis dan Desain.....	32
3.3.1 Analisis Kebutuhan.....	32
3.3.2 Rancangan Alur Kerja Sistem.....	33

3.4	Tahap III: Pengembangan Sistem.....	36
3.4.1	Kalibrasi Warna.....	37
3.4.2	Deteksi Lintasan.....	44
3.4.3	Deteksi Simbol Anak Panah.....	58
3.4.4	Integrasi Sistem.....	66
3.5	Tahap IV: Pengujian.....	67
3.5.1	Pengujian Sistem Terintegrasi Tanpa Pergerakan.....	68
BAB IV HASIL, PENGUJIAN DAN PEMBAHASAN.....		69
4.1	Hasil.....	69
4.1.1	Kalibrasi Warna	69
4.1.2	Deteksi Lintasan.....	72
4.1.3	Deteksi Simbol Anak Panah.....	82
4.1.4	Integrasi Sistem.....	86
4.2	Pengujian.....	88
4.3	Pembahasan.....	91
BAB V PENUTUP.....		95
5.1	Kesimpulan	95
5.2	Saran	96
DAFTAR PUSTAKA.....		97
LAMPIRAN.....		100