

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 LATAR BELAKANG.....	3
2.1 Tinjauan Pustaka.....	3
2.2 Dasar Teori.....	4
2.2.1 Image Processing.....	4
2.2.2 OpenCV	4
2.2.3 DJI Tello	5
BAB 3 ANALISIS DAN PERANCANGAN.....	6
3.1 Gambaran Sistem Saat Ini.....	6
3.2 Identifikasi Kebutuhan Sistem	7
3.2.1 Analisis kebutuhan fungsional	7
3.2.2 Analisis kebutuhan non-fungsional	7
3.3 Perancangan Sistem.....	7
3.3.1 Blok Diagram Perancangan Sistem	7
3.3.2 Cara Kerja Sistem	8
3.4 Kebutuhan Perangkat Keras dan Perangkat Lunak.....	9
3.4.1 Perangkat Keras	9
3.4.2 Perangkat Lunak.....	9

BAB 4 IMPLEMENTASI DAN PENGUJIAN.....	10
4.1 Implementasi	10
4.1.1 Perangkat Keras <i>Line Follower Drone</i>	10
4.1.2 Jalur Lintasan <i>Drone</i>	11
4.1.3 Instalasi <i>Library</i>	11
4.2 Pengujian	12
4.2.1 Pengujian Program	12
4.2.2 Pengujian kamera Pendeteksi Lintasan Garis	13
4.2.3 Pengujian Hasil Pembacaan Kamera	17
BAB 5 KESIMPULAN	20
5.1 Kesimpulan	20
5.2 Saran	20
DAFTAR PUSTAKA	21