

DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN TUGAS AKHIR	ii
SURAT PERNYATAAN KARYA SENDIRI.....	iii
ABSTRAK	iv
<i>ABSTRACT</i>	v
KATA PENGANTAR	vi
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR	x
DAFTAR TABEL.....	xi
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Kajian Riset Terdahulu.....	3
1.3 Rumusan Masalah.....	6
1.4 Tujuan.....	7
1.5 Manfaat Penelitian.....	7
1.6 Batasan Masalah.....	7
1.7 Kerangka Berpikir	8
1.8 Sistematika Penulisan	9
BAB II TEORI DASAR.....	11
2.1 <i>Autonomous Mobile robot</i>	11
2.2 Perencanaan Trajektori	12
2.3 Sistem <i>Docking</i> Otonom.....	12
2.4 Model Kinematik <i>Differential Mobile robot</i>	12
2.5 <i>Long Short-Term Memory</i> (LSTM).....	13
2.5.1 Struktur dan Komponen LSTM	13
2.6 Penanda ArUco.....	14
2.7 <i>Mean Square Error</i> (MSE).....	15
2.8 <i>Root Mean Square Error</i> (RMSE).....	16
2.9 <i>Euclidean Distance</i>	16
2.10 Persentase <i>Error</i>	16
2.11 Sistem Kendali.....	17
2.12 Kamera Realsense D455.....	18
2.13 Mikrokontroler Teensy 4.0	19
BAB III METODOLOGI.....	20
3.1 Metode Penelitian.....	20
3.1.1 Studi Literatur	21
3.1.2 Perumusan Masalah	21

3.1.3	Analisis Kebutuhan Sistem	21
3.1.4	Perancangan Sistem	24
3.1.5	Implementasi Sistem.....	26
3.1.6	Pengujian Sistem.....	26
3.1.7	Hasil Analisis.....	28
BAB 1V PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI	29
4.1	Perancangan Sistem.....	29
4.1.1	Perancangan <i>Hardware</i>	31
4.1.2	Perancangan <i>Software</i>	32
4.2	Implementasi Sistem.....	35
4.2.1	Implementasi <i>Hardware</i>	35
4.2.2	Implementasi <i>Software</i>	36
BAB V PENGUJIAN DAN HASIL ANALISIS	42
5.1	Pengujian dan Hasil Analisis Deteksi Penanda ArUco	42
5.2	Pengujian dan Hasil Analisis Algoritma Keamanan Sistem	45
5.3	Pengujian dan Hasil Analisis Model LSTM.....	46
5.4	Pengujian dan Hasil Analisis Integrasi Data Sensor	50
5.5	Pengujian dan Hasil Analisis Trajektori Dan Kontrol Gerakan	51
5.6	Pengujian dan Hasil Analisis Kompabilitas Sistem	55
BAB VI KESIMPULAN	56
6.1	Kesimpulan.....	56
6.2	Saran	56
DAFTAR PUSTAKA	57
LAMPIRAN	61