



## DAFTAR ISI

<b>HALAMAN PENGESAHAN</b> .....	<b>ii</b>
<b>KATA PENGANTAR</b> .....	<b>iii</b>
<b>DAFTAR ISI</b> .....	<b>v</b>
<b>DAFTAR TABEL</b> .....	<b>vii</b>
<b>DAFTAR GAMBAR</b> .....	<b>viii</b>
<b>Intisari</b> .....	<b>x</b>
<b>Abstract</b> .....	<b>xi</b>
<b>BAB I PENDAHULUAN</b> .....	<b>1</b>
1.1 Latar Belakang .....	1
1.2 Rumusan Masalah .....	2
1.3 Batasan Masalah.....	2
1.4 Sistematika Penulisan .....	3
<b>BAB II TINJAUAN PUSTAKA</b> .....	<b>4</b>
2.1 Unmanned Aerial Vehicle.....	4
2.2 Pemodelan Kamera .....	5
2.3 Monocular Visual Odometry.....	8
2.4 Deteksi dan <i>Matching</i> Fitur.....	10
2.5 Epipolar Geometry .....	11
2.6 Essential Matrix .....	12
2.7 Euler Angle .....	13
<b>BAB III METODE</b> .....	<b>16</b>
3.1 Objek penelitian .....	16
3.2 Deteksi Fitur.....	16



3.3	Optical Flow .....	19
3.3.1	Algoritma Lucas-Kanade .....	20
3.3.2	Piramidal Lucas-Kanade .....	21
3.4	Perhitungan Essential Matrix .....	24
3.5	Pemulihan Sikap Kamera dari Essential Matrix .....	27
<b>BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN .....</b>		<b>29</b>
4.1	Desain Algoritma ( <i>flowchart</i> ) .....	29
4.2	Eksperiment <i>Setup</i> .....	29
4.2.1	Setup pengujian translasi .....	30
4.2.2	Setup Pengujian Rotasi .....	31
4.3	Performa Algoritma .....	32
4.3.1	Pengujian translasi .....	32
4.3.2	Pengujian Rotasi .....	44
<b>BAB V KESIMPULAN DAN SARAN .....</b>		<b>61</b>
5.1	Kesimpulan .....	61
5.2	Saran.....	61
<b>DAFTAR PUSTAKA .....</b>		<b>62</b>
<b>Lampiran .....</b>		<b>64</b>