

## Perbandingan Ranging antara Algoritma Single Vision dan Stereovision

Elan, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=124355&lokasi=lokal>

---

### Abstrak

Membangun peta kognitive pada dasarnya adalah kegiatan mendapatkan informasi dari lingkungan sekitarnya, dan mengintegrasikan informasi yang didapat dengan informasi sebelumnya untuk membentuk pengetahuan ruang. Peta kognitive sendiri adalah sebuah alat mental yang mengkodekan dan mensimplifikasikan cara lingkungan spasial di susun. Salah satu aplikasi dari peta kognitive adalah sistem navigasi robot. Agar dapat bernavigasi sistem navigasi robot dibuat untuk meniru fungsi peta kognitive pada makhluk hidup. Pada penelitian ini kami akan melakukan ujicoba dua metode untuk mengekstrak informasi geometris dari camera sebagai sensor, dan melakukan studi komparatif terhadap hasilnya, Dengan demikian diharapkan computer vision dapat digunakan sebagai pengganti sonar di masa mendatang. Dua metode yang diuji adalah measurement dengan menggunakan singlecamera dan measurement dengan menggunakan stereovision.