

## RINGKASAN

**Rancang Bangun Sistem *Object Detector* Pada UAV Berbasis *OpenCV***, Ndaru Samboja, E32170707, Tahun 2019, 50 hlm., Prodi Teknik Komputer, Jurusan Teknologi Informasi, Politeknik Negeri Jember, Fendik Eko Purnomo, S.pd, MT. (Pembimbing I).

Rancang Bangun Sistem *Object Detector* Pada UAV Berbasis *OpenCV*, adalah sistem UAV VTOL yang dapat mendeteksi sebuah objek dari satu area dari ketinggian tertentu menggunakan kamera yang di program oleh sistem *object detector* pada modul *OpenCV*. dengan adanya kamera dan sistem *object detector*, UAV lebih mudah untuk mendeteksi objek yang akan di cari. *object detector OpenCV* tersebut berfungsi untuk mendeteksi adanya objek yang sudah di tentukan, dengan proses kalibrasi warna. sebelum nilai warna di masukan pada program *Raspberry pi3*. sehingga wahana dapat mendeteksi objek yang di tentukan dengan akurat pada radius tertentu. Serta menampilkan data loglat GPS pada titik deteksi objek tersebut. Sehingga mempermudah untuk mencari dan evakuasi dalam pencarian objek.