Tahap penginstalan library di jetson nano :

1. Download jetpack 4.2 dan Flash ke microSD
2. Install dependensi sistem, tensorflow dll yg ditunjukkan di situs ini <https://www.pyimagesearch.com/2020/03/25/how-to-configure-your-nvidia-jetson-nano-for-computer-vision-and-deep-learning/>. Pada Langkah ini penginstalan opencv tidak berhasil dijalankan untuk stream video. Karena pada python3 nya jetson nano memerlukan gstreamer, jadi harus install gstreamer dulu baru install opencv versi 4.1 yg mendukung gstreamer.
3. Install opencv 4.1 seperti Langkah di situs ini <https://galaktyk.medium.com/how-to-build-opencv-with-gstreamer-b11668fa09c>
4. Install library telepot untuk program notifikasi dengan bot telegram

Tahap pengerjaan program :

1. Dataset fer2013 <https://www.kaggle.com/msambare/fer2013>
2. Buat program training
3. Buat program deteksi real-time dengan kamera
4. Buat bot telegram dengan bantuan botfather dri telegram
5. Buat program deteksidgn kamera sambal mengirimkan notifikasi ke telegram
6. Awalnya dini buat agar pengiriman notifikasi real-time, tpi setelah beberapa saat program mengalami error too much request ke telegram, jadi saya menambahkan delay 2 detik setelah pengiriman ke telegram agar error terhindari.

Referensi :

* <https://github.com/Shiva-7/facial_emotion_detector>
* <https://github.com/ViniBraga/BS-FinalProjectOpenCV-EmotionRecognitionPython-Pilot>
* <https://github.com/NgocHung1601/Computer-Vision-Projects>
* <https://github.com/kwseow/EZLINK_V7_MAR2019/blob/03fd4910864bd20d64473fa8bb92183e8dc8d9d6/Day2Resources/bot_02.py>
* <https://maker.pro/raspberry-pi/projects/how-to-create-a-telegram-bot-with-a-raspberry-pi>
* <https://telepot.readthedocs.io/en/latest/>