

**SKRIPSI**

**SISTEM PEMETAAN UNTUK MENDUKUNG NAVIGASI KURSI RODA  
OTONOM BERBASIS RTAB-MAP DAN *DYNAMIC OBJECT REMOVAL***

***MAPPING SYSTEM TO SUPPORT AUTONOMOUS WHEELCHAIR  
NAVIGATION BASED ON RTAB-MAP AND DYNAMIC OBJECT REMOVAL***



RAFAEL ANDIKA RADYA HADI KUSUMA

22/493103/PA/21164

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI  
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA  
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM  
UNIVERSITAS GADJAH MADA  
YOGYAKARTA**

2025

**SKRIPSI**

**SISTEM PEMETAAN UNTUK MENDUKUNG NAVIGASI KURSI RODA  
OTONOM BERBASIS RTAB-MAP DAN *DYNAMIC OBJECT REMOVAL***

***MAPPING SYSTEM TO SUPPORT AUTONOMOUS WHEELCHAIR  
NAVIGATION BASED ON RTAB-MAP AND DYNAMIC OBJECT REMOVAL***

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat  
Sarjana Sains Elektronika dan Instrumentasi



RAFAEL ANDIKA RADYA HADI KUSUMA

22/493103/PA/21164

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI  
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA  
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM  
UNIVERSITAS GADJAH MADA  
YOGYAKARTA**

2025

**SKRIPSI**

**SISTEM PEMETAAN UNTUK MENDUKUNG NAVIGASI KURSI RODA  
OTONOM BERBASIS RTAB-MAP DAN DYNAMIC OBJECT REMOVAL**

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

Rafael Andika Radya Hadi Kusuma

22/493103/PA/21164

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji  
pada tanggal 12 Januari 2026

Mengetahui,

d.n. Dekan FMIPA UGM  
Wakil Dekan Bidang Pendidikan, Pengajaran  
dan Kemahasiswaan

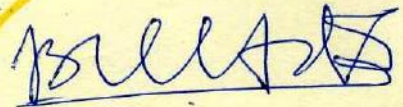
Susunan Tim Penguji

Prof. Drs. Roto, M.Eng., Ph.D.  
NIP. 196711171993031020



Dr. M. Idham Ananta Timur, S.T., M.Kom.

Ketua Penguji



Bakhtiar Alldino Ardi Sumbodo, S.Si.,  
M.Cs.

Anggota Penguji



Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.  
Pembimbing Pertama



Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs  
Pembimbing Kedua