UNIVERSITAS
GADJAH MADA

Pengembangan Multi-Task Learning Model Untuk Sistem Persepsi Kendaraan Otonom
Kharisma Dewanti, Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.; Dr. techn. Aufaclav Zatu Kusuma Frisky S.Si., M.Sc.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

TESIS

PENGEMBANGAN *MULTI-TASK LEARNING MODEL* UNTUK SISTEM PERSEPSI KENDARAAN OTONOM

DEVELOPMENT OF A MULTI-TASK LEARNING MODEL FOR AUTONOMOUS VEHICLE PERCEPTION SYSTEMS

Oleh:
KHARISMA DEWANTI
NIM. 24/548000/PPA/06913

PROGRAM STUDI MAGISTER ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
2026

Pengembangan Multi-Task Learning Model Untuk Sistem Persepsi Kendaraan Otonom
Kharisma Dewanti, Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.; Dr. techn. Aufaclav Zatu Kusuma Frisky S.Si., M.Sc.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

UNIVERSITAS
GADJAH MADA

HALAMAN PENGESAHAN

TESIS

PENGEMBANGAN *MULTI-TASK LEARNING MODEL* UNTUK SISTEM PERSEPSI KENDARAAN OTONOM

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

KHARISMA DEWANTI
24/548000/PPA/06913

Telah dipertahankan didepan Dewan Penguji
pada tanggal
24 Juni 2026

Susunan Dewan Penguji

Pembimbing Pertama

Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.
NIP. 199512052024061001

Ketua Dewan Penguji

Prof. Dr. Techn. Ahmad Ashari, M.I.Kom.
NIP. 196305021990031005

Pembimbing Kedua

Dr. techn. Aufaclav Zatu Kusuma Frisky, S.Si., M.Sc.
NIP. 199004252024061002

Anggota

Dr. Danang Lelono, S.Si., M.T.
NIP. 196705171998031001

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

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

Anggota

Dr. Dyah Arumng Tyas, S.Si.
NIP. 11119910320210201

Tesis ini telah diterima sebagai salah satu persyaratan
untuk memperoleh gelar *M.Sc.(EI)*
Tanggal, 24 Juni 2026

Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.
Ketua Program Studi Magister Elektronika dan Instrumentasi

UNIVERSITAS
GADJAH MADA

Pengembangan Multi-Task Learning Model Untuk Sistem Persepsi Kendaraan Otonom
Kharisma Dewanti, Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.; Dr. techn. Aufaclav Zatu Kusuma Frisky S.Si., M.Sc.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

PERNYATAAN BEBAS PLAGIASI

Saya yang bertanda tangan di bawah ini :

Nama	: Kharisma Dewanti
NIM	: 24/548000/PPA/06913
Tahun terdaftar	: 2024
Program Studi	: Magister Elektronika dan Instrumentasi
Fakultas	: Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam

Menyatakan bahwa dalam dokumen ilmiah Tesis ini tidak terdapat bagian dari karya ilmiah lain yang telah diajukan untuk memperoleh gelar akademik di suatu Lembaga Pendidikan Tinggi, dan juga tidak terdapat karya atau pendapat yang pernah ditulis atau diterbitkan oleh orang/lembaga lain, kecuali yang secara tertulis disitasi dalam dokumen ini dan disebutkan sumbernya secara lengkap dalam daftar pustaka.

Dengan demikian saya menyatakan bahwa dokumen ilmiah ini bebas dari unsur-unsur plagiasi dan apabila dokumen ilmiah Tesis ini dikemudian hari terbukti merupakan plagiasi dari hasil karya penulis lain dan/atau dengan sengaja mengajukan karya atau pendapat yang merupakan hasil karya penulis lain, maka penulis bersedia menerima sanksi akademik dan/atau sanksi hukum yang berlaku.

Yogyakarta, 20 April 2026
Yang membuat pernyataan



Kharisma Dewanti
24/548000/PPA/06913