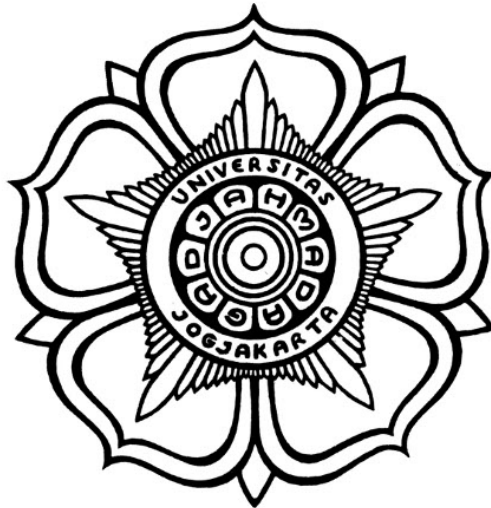


***REAL-TIME MONOKULAR VISUAL ODOMETRI  
MENGUNAKAN ORB-SLAM UNTUK MEMPERBAIKI  
LINTASAN TERTUTUP PADA LINGKUNGAN LUAR  
RUANGAN***

SKRIPSI



Disusun oleh:  
**AZKA HARIZ SARTONO**  
**14/363558/TK/41655**

**PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO  
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN TEKNOLOGI  
INFORMASI  
FAKULTAS TEKNIK  
UNIVERSITAS GADJAH MADA  
YOGYAKARTA**

**2019**