

## DAFTAR ISI

<b>LEMBAR PENGESAHAN .....</b>	<b>ii</b>
<b>LEMBAR PERNYATAAN ORISINALITAS .....</b>	<b>iii</b>
<b>ABSTRAK.....</b>	<b>iv</b>
<b>ABSTRACT .....</b>	<b>v</b>
<b>KATA PENGANTAR .....</b>	<b>vi</b>
<b>LEMBAR PERSEMBAHAN .....</b>	<b>vii</b>
<b>DAFTAR ISI.....</b>	<b>x</b>
<b>DAFTAR GAMBAR .....</b>	<b>xii</b>
<b>DAFTAR TABEL.....</b>	<b>xiii</b>
<b>BAB I PENDAHULUAN .....</b>	<b>14</b>
1.1. Latar Belakang Masalah .....	14
1.2. Rumusan Masalah .....	15
1.3. Tujuan dan Manfaat.....	15
1.4. Batasan Masalah.....	15
1.5. Metode Penelitian.....	16
1.6. Sistematika Penulisan .....	16
<b>BAB II TINJAUAN PUSTAKA .....</b>	<b>18</b>
2.1. LiDAR .....	18
2.2. <i>Point Cloud</i> .....	23
2.3 Deteksi Objek .....	24
2.4 Pemetaan 2 Dimensi .....	24
2.5 Jarak <i>Eculidean</i> .....	25
2.6 <i>Root Mean Square Error (RMSE)</i> .....	26

<b>BAB III PERANCANGAN SISTEM.....</b>	<b>27</b>
3.1. Desain Sistem .....	27
3.2. Desain Perangkat .....	33
3.3 Skenario Pengujian.....	33
<b>BAB IV HASIL DAN ANALISIS.....</b>	<b>35</b>
4.1. Data Hasil Pengujian Sistem .....	35
4.2 Analisis Hasil Pengujian Sistem.....	38
<b>BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....</b>	<b>43</b>
5.1. Kesimpulan.....	43
5.2. Saran .....	43
<b>DAFTAR PUSTAKA.....</b>	<b>45</b>
<b>LAMPIRAN 1 .....</b>	<b>47</b>
<b>LAMPIRAN 2 .....</b>	<b>73</b>
<b>LAMPIRAN 3 .....</b>	<b>77</b>