

DAFTAR ISI

HALAMAN PENGESAHAN.....	i
HALAMAN PERNYATAAN	ii
KATA PENGANTAR	iii
ABSTRACT	v
ABSTRAK	vi
DAFTAR ISI.....	vii
DAFTAR TABEL.....	ix
DAFTAR GAMBAR	x
BAB I PENDAHULUAN.....	1
A. Latar Belakang.....	1
B. Rumusan Masalah.....	2
C. Tujuan	3
D. Manfaat	3
BAB II TUJUAN PUSTAKA	4
A. Sistem Satelit Navigasi Global	4
1. Global Positioning System (GPS).....	4
2. Global Navigation Satellite System (GLONASS).....	5
3. Galileo.....	5
B. Segmen Global Positioning System (GPS).....	6
1. Segmen Angkasa.....	6
2. Segmen Sistem Kontrol	7
3. Segmen Pengguna.....	7
C. Metode-Metode Penentuan Posisi	8
1. Metode Penentuan Posisi Absolut	9
2. Metode Penentuan Posisi Diferensial	10
D. Metode Penentuan Posisi Statik.....	11
E. Real Time Kinematic (RTK)	12
F. Aplikasi-Aplikasi Penentuan Posisi GPS	14

vii

1. GPS dan Pendaftaran Tanah	14
2. GPS dan SIG	15
3. GPS Fotogrametri dan Pengindraan Jauh	15
G. Sistem Koordinat Dalam Geodesi Satelit	15
BAB III METODE PENELITIAN	17
A. Lokasi Penelitian.....	17
B. Alat dan Bahan.....	18
1. Alat.....	18
2. Bahan	18
C. Fitur dan spesifikasi Alat	19
1. GPS Geodetik Trimble R4.....	19
2. Spesifikasi GPS Geodetik R4	19
3. Sistem Komponen Trimble R4	21
4. Trimble Juno T41.....	22
5. Spesifikasi Laptop.....	23
D. Alur Penelitian	24
E. Penjelasan Alur Penelitian	25
1. Perencanaan	25
2. Persiapan Pengukuran.....	25
3. Pembuatan Peta Persebaran Pilar Batas.....	28
BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN	29
A. Pengukuran Metode Real Time Kinematic.....	29
1. Benchmark	30
2. Pelaksanaan Pengukuran Metode Real Time Kinematic	34
B. Pembuatan Peta Persebaran Pilar Batas.....	37
BAB V PENUTUP	40
A. Kesimpulan	40
B. Saran	41
DAFTAR PUSTAKA	42
LAMPIRAN.....	43
CV PENULIS.....	51

