

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL	i
HALAMAN PENGESAHAN	v
HALAMAN PERNYATAAN BEBAS PLAGIASI.....	vi
HALAMAN PERSEMBAHAN	vii
INTISARI	viii
ABSTRACT	ix
KATA PENGANTAR	x
DAFTAR ISI	xii
DAFTAR GAMBAR	xiv
DAFTAR TABEL	xvi
DAFTAR LAMPIRAN.....	xvii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
I.1. Latar Belakang	1
I.2. Rumusan Masalah.....	2
I.3. Tujuan Penelitian	3
I.4. Pertanyaan Penelitian	3
I.5. Ruang Lingkup	3
I.6. Manfaat Penelitian	4
I.7. Tinjauan Pustaka	4
BAB II LANDASAN TEORI.....	6
II.1. Fotogrametri Jarak Dekat	6
II.2. Titik Kontrol Tanah	7
II.3. Penentuan Posisi GPS dengan Metode Relatif <i>Real Time Kinematic</i>	8
II.4. RTK NTRIP	9
II.5. Pemodelan 3D dengan Fotogrametri	11
II.6. <i>Structure From Motion</i>	13
II.8. Akurasi	15
II.9. <i>Geotagging</i>	16
BAB III METODE PENELITIAN	18
III.1. Lokasi Penelitian.....	18
III.2. Peralatan dan Bahan Penelitian	18

III.2.1. Peralatan Penelitian.....	18
III.2.2. Bahan Penelitian	19
III.3. Tahapan Penelitian.....	19
III.3.1. Diagram Alir Penelitian.....	19
III.3.2. Akuisisi Data Foto Jarak Dekat.....	20
III.3.4. Pengukuran Data Dimensi Panjang.....	24
III.3.5. Pengolahan Data Foto Jarak Dekat Metode SfM	25
BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN	30
IV.1. Hasil Akuisisi Data.....	30
IV.1.1. Hasil Pemotretan Foto Jarak Dekat.....	30
IV.1.2. Hasil Pengolahan GCP dan ICP	31
IV.2. Hasil Pengolahan Data Foto.....	32
IV.2.1. Hasil <i>Align Photos</i>	32
IV.2.2. Hasil <i>Dense Cloud</i>.....	33
IV.2.3. Hasil Model 3D Menggunakan <i>Smartphone</i> dengan Modul RTK.....	34
IV.2.4. Hasil Model 3D Menggunakan GCP	35
IV.3. Uji Ketelitian Horizontal dan Vertikal	36
IV.3.1. Hasil Uji Ketelitian RMSE ICP Horizontal dan Vertikal	36
IV.3.2. Hasil Uji Ketelitian Dimensi Panjang Horizontal dan Vertikal	40
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN.....	53
V.1. Kesimpulan	53
V.2.Saran.....	53
DAFTAR PUSTAKA.....	54