

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL	i
HALAMAN PENGESAHAN	v
HALAMAN PERNYATAAN	vi
HALAMAN PERSEMBAHAN	vii
KATA PENGANTAR	viii
DAFTAR ISI.....	x
DAFTAR GAMBAR.....	xii
DAFTAR TABEL.....	xiii
DAFTAR LAMPIRAN.....	xiv
INTISARI	xv
<i>ABSTRACT</i>	xvi
BAB I PENDAHULUAN.....	1
I.1. Latar Belakang.....	1
I.2. Rumusan Masalah.....	2
I.3. Tujuan Penelitian	3
I.4. Lingkup Pekerjaan	3
I.5. Manfaat Penelitian	4
I.6. Tinjauan Pustaka.....	4
I.7. Landasan Teori	6
I.7.1. <i>Global Navigation Satellite System (GNSS)</i>	6
I.7.2. Penentuan Posisi dengan GNSS	10
I.7.3. Sistem Koordinat	15
I.7.4. <i>International Terrestrial Reference Frame (ITRF)</i>	17
I.7.5. <i>International GNSS Service (IGS)</i>	17
I.7.6. <i>Translation, Editing, Quality Checking (TEQC)</i>	18
I.7.7. GAMIT & GLOBK	19
I.7.8. Evaluasi Pengolahan dengan GAMIT & GLOBK	22
BAB II PELAKSANAAN	24
II.1. Persiapan	24
II.1.1. Alat Penelitian	24



II.1.2. Bahan Penelitian.....	25
II.2. Pelaksanaan	27
II.2.1. Pengecekan kualitas data dengan TEQC.....	28
II.2.2. Pengolahan data dengan perangkat lunak GAMIT	30
II.2.3. Pengolahan data dengan perangkat lunak GLOBK.....	41
II.2.4. Evaluasi hasil pengolahan GAMIT & GLOBK	48
BAB III HASIL DAN PEMBAHASAN	49
III.1. Hasil Pengecekan Kualitas Data Menggunakan TEQC	49
III.2. Hasil Pengolahan Menggunakan GAMIT dan GLOBK	51
III.2.1. Nilai <i>Fract</i>	51
III.2.2. Nilai <i>Postfit nrms</i> dan ambiguitas fase	53
III.2.3. Nilai χ^2/f dan <i>wrms</i>	54
III.2.4. Nilai Koordinat	57
BAB IV KESIMPULAN DAN SARAN	59
IV.1. Kesimpulan	59
IV.2. Saran	59
DAFTAR PUSTAKA	61
LAMPIRAN.....	64