

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL	i
HALAMAN PENGESAHAN	vi
PERNYATAAN BEBAS PLAGIASI	vii
HALAMAN PERSEMBAHAN	viii
INTISARI	ix
ABSTRACT	x
KATA PENGANTAR.....	xi
DAFTAR ISI	xiii
DAFTAR GAMBAR	xv
DAFTAR TABEL	xvii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
I.1 Latar Belakang	1
I.2 Rumusan Masalah	3
I.3 Tujuan Penelitian.....	3
I.4 Pertanyaan Penelitian	4
I.5 Ruang Lingkup Penelitian.....	4
I.6 Manfaat Penelitian	4
I.7 Tinjauan Pustaka	5
I.8 Hipotesis.....	7
BAB II LANDASAN TEORI	8
II.1 <i>Global Navigation Satellite System (GNSS)</i>	8
II.2 <i>Real Time Kinematic (RTK)</i>	10
II.3 <i>Continuous Operating Reference Station (CORS)</i>	11
II.4 Ambiguitas Fase RTK.....	15
II.5 <i>Vehicle Tracking</i>	17
II.6 <i>Network Transport of RTCM via Internet Protocol (NTRIP)</i>	17
II.7 RTKLIB	19
BAB III PELAKSANAAN PENELITIAN	21
III.1 Lokasi Penelitian	21

III.2 Peralatan dan Bahan Penelitian	22
III.2.1 Peralatan Penelitian	22
III.2.2 Bahan Penelitian	24
III.3 Tahapan Penelitian.....	25
III.3.1 Persiapan dan Pembuatan Jalur Pengukuran	26
III.3.2 Setting Konstelasi Satelit CORS SUID	27
III.3.3 Logging Data <i>Vehicle Tracking</i>	27
III.3.4 Analisis Hasil.....	30
BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN	31
IV.1 Pengaruh Obstruksi Terhadap Hasil Solusi Posisi <i>Vehicle Tracking</i>	31
IV.2 Persentase Solusi Posisi Terbaik pada Lokasi Penelitian	36
IV.2.1 <i>Overall Data Vehicle Tracking</i> pada Jalur Pengukuran	36
IV.2.2 Persentase Data <i>Vehicle Tracking</i> pada Setiap <i>Segment</i> Tutupan Obstruksi.....	41
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	56
V.1 Kesimpulan	56
V.2 Saran	57
DAFTAR PUSTAKA.....	58
LAMPIRAN.....	61