

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL.....	ii
HALAMAN PENGESAHAN.....	iii
HALAMAN MOTTO	iv
HALAMAN PERNYATAAN	v
KATA PENGANTAR	vi
DAFTAR ISI.....	viii
DAFTAR GAMBAR	x
DAFTAR TABEL.....	xii
INTISARI.....	xiii
ABSTRACT.....	xiv
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Rumusan Masalah	2
1.3 Batasan Penelitian	2
1.4 Tujuan Penelitian.....	2
1.5 Metode Pengambilan Data	2
1.6 Manfaat Penelitian.....	3
1.7 Sistematika Penulisan.....	3
BAB II LANDASAN TEORI.....	5
2.1 Tinjauan Pustaka	5
2.2 Dasar Teori	8
2.2.1 <i>Dynamic Position</i>	8
2.2.2 Tongkang (<i>barge</i>).....	8
2.2.3 Propeller	8
2.2.4 <i>Power Supply</i>	9
2.2.5 Navigasi Waypoint.....	10
2.2.6 <i>Global Positioning System (GPS)</i>	10
2.2.7 <i>Inertial Measurement Unit (IMU)</i>	11
2.2.8 <i>Software</i> yang digunakan	12

2.2.9	<i>Hardware</i> yang digunakan	14
BAB III METODOLOGI PENELITIAN		20
3.1	Waktu dan Tempat	20
3.2	Bahan Penelitian.....	20
3.3	Metode Penelitian.....	21
3.4	Spesifikasi <i>Barge</i>	23
3.5	Perancangan GPS RTK Emlid Reach	23
3.6	Rancangan Pengujian Alat	25
3.7	Perancangan Perangkat Keras (<i>Hardware</i>)	26
3.7.1	Perancangan Rangkaian Elektronis.....	27
3.7.2	Perancangan Mekanis.....	30
3.8	Perancangan Perangkat Lunak (<i>Software</i>)	31
BAB IV HASIL ANALISA DAN PEMBAHASAN.....		32
4.1	Percobaan IMU, Akuisisi Data Yaw	33
4.1.1	Akuisisi data Yaw	33
4.1.2	Update rate Yaw.....	34
4.2	Percobaan GPS, Akuisisi Data <i>latitude</i> dan <i>longitude</i>	35
4.2.1	<i>Real-time kinematic</i> (RTK)	35
4.2.2	Akuisisi Data <i>latitude</i> dan <i>longitude</i>	38
4.2.3	Pengujian referensi posisi.....	39
4.2.4	Hasil pengujian manuver <i>barge</i>	40
BAB V PENUTUP.....		41
5.1	Kesimpulan.....	45
5.2	Saran.....	45
DAFTAR PUSTAKA		
LAMPIRAN		