



## 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.....	xiv
DAFTAR LAMPIRAN.....	xv
INTISARI .....	xvi
BAB I PENDAHULUAN.....	1
I.1. Latar Belakang.....	1
I.2. Tujuan .....	3
I.3. Manfaat .....	4
I.4. Lingkup Proyek.....	4
I.5 Landasan Teori.....	5
I.5.1 <i>Geotaging</i> .....	5
I.5.2 Prinsip dasar penentuan posisi secara absolut dengan GPS .....	6
I.5.3 Arsitektur sensor kamera digital.....	15
I.5.4 Sistem koordinat foto digital .....	17
I.5.5 Sistem waktu GPS dan waktu <i>quartz</i> .....	20
I.5.6 Integrasi antara sensor kamera digital dengan modul GPS .....	23
I.5.7 Ardupilot.....	27
BAB II PELAKSANAAN PROYEK.....	32



II.1. Persiapan Alat dan Bahan .....	32
II.1.1 Peralatan .....	32
II.1.2 Bahan.....	33
II.2. Pelaksanaan .....	34
II.2.1. Perancangan alat perekam data posisi titik <i>exposure</i> foto .....	37
II.2.2. Pengumpulan data foto dan data posisi titik <i>exposure</i> .....	41
II.2.3. Pengolahan data foto <i>geotag</i> .....	45
II.2.4. Plotting data foto <i>geotag</i> .....	48
II.2.5. Mencatat dan menghitung jarak antar titik – titik <i>exposure</i> foto yang sama dari kedua set alat perekam data posisi .....	51
BAB III HASIL DAN PEMBAHASAN .....	54
III.1. Hasil Pengolahan Data Foto <i>Geotag</i> .....	54
III.2. Hasil Plotting Data Foto <i>Geotag</i> Pada <i>Basemap Panoramio dan Geosetter</i> .....	57
III.3. Hasil Plotting Data Foto <i>Geotag</i> Pada <i>Software Agisoft</i> .....	58
III.4. Hasil Perhitungan Jarak Jarak Antar Titik <i>Exposure</i> dari Kedua Set Alat	59
III.5. Kelebihan dan Kekurangan Hasil Integrasi .....	61
BAB IV .....	62
KESIMPULAN DAN SARAN .....	62
IV.1. Kesimpulan .....	62
IV.2. Saran.....	62
DAFTAR PUSTAKA .....	64