

INTISARI

Survei pemetaan situasi adalah kegiatan pengukuran, analisis data, hingga penggambaran peta yang dilaksanakan untuk menyediakan informasi spasial meliputi dimensi horisontal dan vertikal. Penyelenggaraan tugas akhir ini bertujuan untuk menentukan besaran beda tinggi KKV utama serta menyajikan suatu informasi spasial dalam bentuk peta situasi skala 1:500.

Tahapan kegiatan pemetaan situasi skala 1:500 di dusun Banyuripan desa Banyuripan kecamatan Bayat kabupaten Klaten propinsi Jawa Tengah meliputi pengadaan kerangka kontrol pemetaan, pemetaan detil serta penggambaran peta situasi.

Hasil kegiatan pemetaan berupa besaran nilai tinggi poligon utama dan peta situasi skala 1:500 dusun Banyuripan desa Banyuripan kecamatan Bayat kabupaten Klaten propinsi Jawa Tengah. Keseluruhan hasil pengukuran KKV poligon utama dan pemetaan situasi telah memenuhi syarat toleransi. Namun untuk ketentuan toleransi pada hasil uji jarak belum dapat terpenuhi, dimana dari toleransi 90% yang ditentukan hanya 85% yang dapat terpenuhi.

Kata kunci : Pengukuran kerangka kontrol vertikal utama, pemetaan situasi.

ABSTRACT

Large scale mapping in an activity of measurement, data analysis, to map drawing that realization for deserve spatial information include horizontal dimension and vertical dimension. This final task as a purpose to establish value of different level of polygon and present a spatial information in a large scale map that have scale 1:500.

The large scale map occupation procedures at village Banyuripan subdistrict Bayat regency of Klaten province Jawa Tengah include supplying mapping framework, objects mapping and large scale map drawing.

Result of mapping realization is a different level value of polygon and large scale map 1:500 village Banyuripan subdistrict Bayat regency of Klaten province Jawa Tengah. Whole result of polygon measurement and large scale mapping have eligible of tolerance. However for a map text is not eligible where the result just reach value of 85% from 90% tolerance value.

Keywords: mapping vertical control framework, situation mapping.