ABSTRAK

Metoda *Differential Positioning* merupakan salah satu metoda untuk menentukan posisi obyek yang memerlukan 2 *receiver* (alat penerima sinyal). Dengan metoda ini dapat diaplikasikan untuk survey pemetaan, survey geodesi, dan navigasi berketelitian tinggi.

Berdasarkan model persamaan *Carrier phase* (Φ), dapat disusun model persamaan linier simultan untuk menentukan posisi obyek statik dengan metoda *Differential Positioning* yang akan membentuk model *Single Difference, Double Difference,* dan *Triple Difference.* Kemudian penyelesaian model *Double Difference* dan model *Triple Difference* yang terbentuk dapat digunakan metoda iterasi Gauss Seidell.

ABSTRACT

Differential Positioning method is one of the methods to determine object position which needs 2 receivers. Using this method, we can apply mapping surveying, geodetic surveying, and navigation with high accuracy.

Based on carrier phase equation model (Φ), we can compose simultaneosly linier equation model to determine static object position with Differential Positioning method that will form Single Difference, Double Difference, and Triple Difference models. Then solution of the Double Difference model and Triple Difference model can be used with Gauss Seidell Iteration.