

ABSTRAKSI

Immanuel Hendra Sukoco, 2016, “*Pengoperasian Dynamic Position System Dalam Fungsi Penunjang Olah Gerak Kapal Ahts Logindo Energy Di Jkk Area Semi Submarsible Rig Scarabeo-7*”. Skripsi, Nautika Program Diploma IV PIP Semarang.

Pembimbing : (I) Capt. I Kadek Laju,SH.,MM,M.Mar dan (II) Andy Wahyu Hermanto.M.T

Dynamic Positioning System merupakan alat aplikasi yang mampu menahan posisi kapal AHTS secara stabil dan otomatis. Dengan dasar ini penulis merumuskan masalah tentang bagaimana proses olah gerak kapal di area pengeboran minyak lepas pantai terhadap *JKK Area Semi Submarsible Rig Scarabeo-7*, dan kendala-kendala yang dihadapi pada saat pelaksanaan proses manouvre kapal AHTS menggunakan *dynamic positioning system* serta upaya untuk mengatasi kendala-kendala yang dihadapi saat pelaksanaan pekerjaan olah gerak agar pelaksanaan olah gerak menggunakan *dynamic positioning system* dapat berjalan lancar dan aman. Dalam penulisan skripsi ini, penulis menjabarkan landasan teori tentang pelaksanaan pekerjaan olah gerak kapal menggunakan *dynamic positioning system* yang digunakan dalam pembuatan laporan penelitian untuk memecahkan masalah yang ada dalam proses penelitian utamanya terkait dengan pengertian manouvre, pengeboran minyak, *Semi Submarsible Rig* dan *dynamic positioning system*.

Metode yang digunakan dalam penelitian ini adalah metode deskriptif kualitatif. Dalam hal ini data berupa pendekatan terhadap obyek melalui observasi, studi perpustakaan, wawancara secara langsung terhadap subyek serta menggunakan studi dokumentasi.

Pada hasil penelitian ditemukan beberapa kendala, antara lain : persiapan kapal yang kurang maksimal di atas AHTS LOGINDO ENERGY sebelum berolah gerak di kaki *Rig*, mengakibatkan terhambatnya proses manouvre kapal. Pembahasan dalam mengatasi persiapan-persiapan yang kurang maksimal yaitu menemukan faktor-faktor yang menyebabkan keberhasilan olah gerak kapal baik dari dalam maupun dari luar. Maka dapat disimpulkan bahwa keberhasilan olah gerak kapal menggunakan *dynamic positioning system* disebabkan oleh faktor-faktor baik dari dalam dan dari luar juga tahapan persiapan yang maksimal dapat mempengaruhi keberhasilan manouvre kapal menggunakan alat *dynamic positioning system*.

Kata kunci : Dynamic Positioning System, olah gerak