

Aplikasi filter kalman pada global positioning system

Simangunsong, Anthon, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=20243723&lokasi=lokal>

Abstrak

Pada skripsi ini akan dibahas mengenai aplikasi dari filter Kalman pada Global Positioning System. Latar belakang teori dari filter Kalman dan Global Positioning System juga akan dibahas pada skripsi ini.

Akan dilakukan simulasi dan analisa terhadap Global Positioning System (GPS) yang mempunyai model stand-alone. Walaupun model ini agak jarang digunakan karena keterbatasannya, namun model ini tetap berguna sebagai rata-rata taksiran pengaruh memvariasikan parameter filter. Akan dilihat bagaimana penambahan matriks kovarian gangguan terhadap keadaan normalnya. Kemudian dicoba untuk melakukan pengamatan terhadap nilai Geometric Dilution Of Precision (GDOP). GDOP ini juga menentukan dalam hal keakurasian pemecahan posisi.