

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

V.1. Kesimpulan

1. Integrasi INS dan GPS menggunakan analisa multiresolusi Wavelet dilakukan dengan menguraikan dan membandingkan *output* masing-masing pada tiap level resolusi, kemudian perbedaannya menghasilkan sinyal eror INS/GPS untuk mengkoreksi *output* INS.
2. Berdasarkan data hasil percobaan, kelebihan metoda Wavelet yaitu saat sinyal GPS tersedia, *error* yang terjadi hampir nol, dan pada trayek belokan tajam, metode Wavelet mampu memonitor asimut kendaraan lebih akurat dibanding filter Kalman. Sedangkan kekurangan metoda Wavelet yaitu saat sinyal GPS tidak tersedia (*outage* GPS), masih terdapat sejumlah *error* pada informasi posisi maupun *attitude*.

V.2. Saran

1. Untuk memperoleh pemahaman yang lebih baik dan hasil yang lebih lengkap mengenai integrasi INS dan GPS ini, sebaiknya dilakukan percobaan secara langsung.
2. Untuk studi lebih lanjut mengenai integrasi INS dan GPS, dapat dipelajari integrasi menggunakan metoda lain seperti Jaringan Saraf Tiruan (*Artificial Neural Network*).