

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1 Protokol pengukuran <i>Fine Time Measurement</i> (FTM)	5
Gambar 2. 2 Desain Kalman Filter	6
Gambar 2. 3 Area lokalisasi menggunakan pendekatan <i>Multilateration</i>	7
Gambar 4. 1 Rancangan posisi <i>Access Point</i> (AP) dan titik <i>groundtruth</i>	13
Gambar 4. 2 Waktu estimasi sesungguhnya.	14
Gambar 4. 3 Hasil waktu estimasi WiFi RTT dengan <i>noise</i> AWGN.....	15
Gambar 4. 4 Rata-rata selisih jarak pembiasan <i>noise</i> AWGN.	16
Gambar 4. 5 Perbandingan jarak estimasi sesungguhnya dan Hasil estimasi dengan algoritma Kalman Filter.	16
Gambar 4. 6 Hasil posisi estimasi WiFi RTT dengan posisi sesungguhnya.	17