

数据融合—基于RFID的室内跟踪系统 📶📄

	课程内容	作业与课堂练习
理论	<div>传感器的测量特性</div> <div>🧐 难点 📄 - Kalman滤波器</div> <div>多传感器融合估计</div>	<div>仿真数据实现（练习）</div> <div>😊 分步骤进行，循序渐进 📄 - 单传感器基于Kalman滤波器的估计（练习）</div> <div>基于多传感器的多个融合方法的比较（作业）</div>
方法	<div>跟踪轨迹的仿真</div> <div>😐 难点 📄 - 过程模型</div>	<div>实现GPS仿真系统（练习）</div> <div>😊 分步骤进行，循序渐进 📄 - 利用单传感器实现跟踪估计（练习）</div> <div>实现多个传感器的跟踪（作业）</div>
实现	<div>RFID测量模型</div> <div>重点 - 非线性估计方法</div> <div>系统实现</div>	<div>RFID测量数据的产生系统</div> <div>以演示实验为主 - 跟踪系统</div>
工具	MATLAB	自学