Kalman Filter 说明

1. 卡尔曼滤波器其实不是个滤波器，正确的名字是卡尔曼估测器（Kalman Estimator），它的作用是去预测系统状态，但是以下说明里均用卡尔曼滤波器。
2. 卡尔曼滤波器只适用于线性系统（加速度计和陀螺仪计算角度是一个例子）
3. 卡尔曼滤波器所处理的信号噪声必须服从正态分布，也就是说它无法滤除掉加速度计里的震动噪声，对于这个问题，应该先对加速度计采用合适的滤波器平滑掉噪声（滑动窗口滤波，均值滤波，中值滤波，等等）
4. 使用前必须先对加速度计进行测量，确定在禁止状态下加速度计的标准差，作为卡尔曼滤波器的R参数，当然，简单的办法是查数据手册得知标准差，或者直接调试R值。
5. 调节滤波器的coef参数来使曲线达到最好效果