State Prediction





Measurement Update







|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | : | Nilai prediksi pada waktu t |
|  | : | state transition matrix. |
|  | : | Nilai estimasi sebelumnya pada t-1 |
|  | : | Control input matrix |
|  | : | Control input pada waktu t |
|  | : | Covarianece error prediksi waktu t |
|  | : | Covariance dari noise process |
|  | : | Matriks pengukuran |
|  | : | Covariance dari noise pengukuran |
|  | : | Kalman gain pada waktu t |
|  | : | Data actual pda waktu t |
|  | : | Matriks identitas |

Dengan nilai dari parameter tersebut pada pengambilan data sebagai berikut :

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | : | 0 |
|  | : | 1 |
|  | : | 1 |
|  | : | 0 |
|  | : | 1 |
|  | : | 0.01 |
|  | : | 1 |
|  | : | 0.1 |

Dengan hasil dari pengukuran Kalman

Pengukuran **T4HotTEC**

A graph with numbers and lines

Description automatically generated

Pengukuran **T6PCM2**

A graph with numbers and lines

Description automatically generated