

第四章 非参数滤波

1. 对前面章节讨论的线性系统进行直方图滤波

- a). 对3.1的动态系统进行直方图滤波, 绘制 $t = 1, 2, \dots, 5$ 每个时刻的 x, \dot{x} 联合概率分布
- b). 对3.2的观测步骤进行直方图滤波, 对比观测更新前和更新后的概率分布

2. 对习题3.4进行直方图滤波实现

- a). 为直方图滤波建议一个合适的初值估计
- b). 实现直方图滤波预测步骤并与EKF的结果进行对比
- c). 将测量归并入估计, 将结果与EKF进行比较

3. 本章讨论了使用单一粒子, 如果 $M=2$ 时会怎样?

4. 使用粒子滤波实现习题4.1

5. 使用粒子滤波实现习题4.2
