#### Constants

```
global x1; global x2; global x3;global x4;
global a1;global a2;global a3;
x1 = 1;
x2 = 1;
x3 = 1;
x4 = 1;
a1 = 1;
a2 = -1;
a3 = 1;
global N; global sig;
N = 100
```

```
N = 100
```

```
sig = 0.04
```

```
sig = 0.0400
```

```
niter=1000; % number of experiments for avg values
```

#### **Functions definition**

```
dhdx=@dhdxdef;
% calman H
ht=@htdef;
angle=@angledef;
calmanmy=@calmandef;
```

#### Cramer-Rao

```
NCramer=[5 20 100]; %different values of N
sigCramer=[0.2 0.04];%different values of sigma
[Ni,sigmai] = ndgrid(NCramer,sigCramer);
V=[Ni(:),sigmai(:)];

for iter = 1 : size(V,1)
    Ni=V(iter,1);
    sigi=V(iter,2);

H = zeros(Ni,4);
    for T = 1:Ni
        % take less value for t(i+1)-t(i)
        t = T/10;
        for k = 1:4
            H(T,k) = dhdx(t,k);
```

```
end

F = H'*H/sigi^2;
D = trace(inv(F));
fprintf('Dispersion (Kramer-Rao edge) for N=%d sigma=%.2f : %.4f\n',V(iter,1),V(iter,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,1),V(iten,
```

### Last squares method+Calman filter

```
xlsqr = zeros(niter, 4);
xcalman = zeros(niter, 4);
for k = 1:niter
          random noise with dispersion=sig
    da = sig*randn([N 1]);
    A = zeros(N, 4);
    b = zeros(N,1);
    for l = 1:N
        t = 1/10;
                  take noise(l) but take angle(l/10)
        mult = (sin(angle(t) + da(l)))^2/t;
        A(l,1) = t;
        A(l,2) = -t*cot(angle(t) + da(l));
        A(1,3) = 1;
        A(l,4) = -\cot(angle(t) + da(l));
        A(l,:)=mult*A(l,:);
        b(1) = (a1*t^2+a2*t+a3)*mult;
    end
          calc vector X by last squares method
    xlsqr(k,:) = A b;
          calc vector X by calman filter
    xcalman(k,:) = calmanmy(da);
end
```

## Avg

```
[stdLSM,meanLSM] = std(xlsqr)

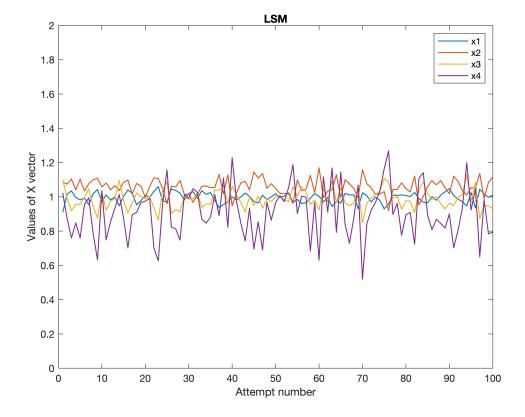
stdLSM = 1×4
0.0319 0.0495 0.0610 0.1565
meanLSM = 1×4
```

0.9949 1.0601 0.9825 0.8971

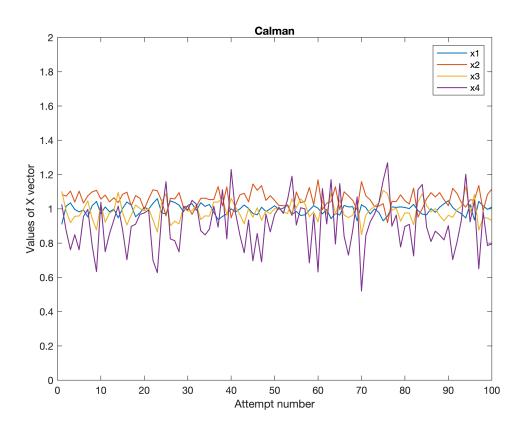
```
[stdCalman, meanCalman] = std(xcalman)
stdCalman = 1 \times 4
              0.0494
                         0.0610
                                    0.1566
    0.0319
meanCalman = 1 \times 4
    0.9949
              1.0597
                         0.9828
                                    0.8985
dispLSM=diag(cov(xlsqr))'
dispLSM = 1 \times 4
    0.0010
              0.0024
                         0.0037
                                    0.0245
dispCalman=diag(cov(xcalman))'
dispCalman = 1 \times 4
    0.0010
              0.0024
                         0.0037
                                    0.0245
```

# **Plotting**

```
plot(xlsqr(1:100,:),LineWidth=1);xlim([0 100]);ylim([0 2]);
xlabel("Attempt number"); ylabel("Values of X vector");
legend('x1','x2','x3','x4');title("LSM");
hold on;
hold off;
```



```
plot(xcalman(1:100,:),LineWidth=1);xlim([0 100]);ylim([0 2]);
xlabel("Attempt number"); ylabel("Values of X vector");
legend('x1','x2','x3','x4');title("Calman");
hold on;
hold off;
```



## **Function defining**

```
function ret = dhdxdef (t, k)
    global x1; global x2; global x3; global x4;
    global a1; global a2; global a3;

    fractiondef=(x1*t+x3-a1*t^2-a2*t-a3)/(x2*t+x4);

    koef=-1/(1+fractiondef^2)/(x2*t+x4);

    dhdx = koef*[t -t*fractiondef 1 -fractiondef];

    ret=dhdx(k);
end

% retrurn angle
function ret = angledef (t)
    global x1; global x2; global x3; global x4;
```

```
global a1;global a2;global a3;
%
      acot2(x,y)=atan2(y,x)
    ret = atan2(x2*t+x4,x1*t+x3-a1*t*t-a2*t-a3);
end
% retrun h
function ret = htdef (t, da)
    mult = (sin(angledef(t) + da))^2/t;
    ret=mult*[t -t*cot(angledef(t)+ da) 1 -cot(angledef(t)+ da)];
end
% return X value after N iteration
function X0 = calmandef (da)
global sig; global N; global a1;global a2;global a3;
X0 = [2;2;2;2];
Pxx = eye(4);
for k = 1:N
   t = k/10;
   h = htdef(t, da(k));
   mult=(sin(angledef(t)+ da(k)))^2/t;
    z = (a1*t^2+a2*t+a3)*mult;
   X0 = X0 + (Pxx*h')/(h*Pxx*h' + sig^2)*(z-h*X0);
    Pxx = Pxx - (Pxx*h')/(h*Pxx*h' + sig^2)*h*Pxx;
end
end
```