多種感測、定位

行人

<https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/6236828?casa_token=z-6QQBKWS4IAAAAA:KaMcaVFpYvgsJdAA-GFX_X0bLWvLy9QZgGH__VkYVw8y_joVC6jSwyfbC05BUmkhKiG0CGVGWk4>

<https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/9206131?casa_token=16GdvLnj8ocAAAAA:pmnYPNujcnDUQg8MKGKvagmaAh2kwO2PPko571_BwWdy55s3UReMr2rz-KiaxlN4cBJqx-Jd5jk>

<https://zh.wikipedia.org/zh-tw/%E9%AB%98%E6%96%AF-%E9%A9%AC%E5%B0%94%E5%8F%AF%E5%A4%AB%E5%AE%9A%E7%90%86>

<https://chih-sheng-huang821.medium.com/%E7%B0%A1%E6%98%93%E4%BB%8B%E7%B4%B9%E5%8D%A1%E7%88%BE%E6%9B%BC%E6%BF%BE%E6%B3%A2-kalman-filter-1b041e371fe6>

1. 多位置靜態測試、g 相關偏差係數
2. 多速率動態測試、速率轉台
3. 數據處理步驟：

* 從測試數據中分解位置狀態和角速度
* 計算每個位置和速率的平均值
* 創建真實和測量矩陣進行least square fitting（每個測量值具有相等權重以計算校準參數）
* 實施least squares fitting並計算誤差（校準）參數

卡爾曼濾波器

* 狀態轉移矩陣：描述系統狀態隨時間的變化。
* 測量矩陣：描述測量值與系統狀態之間的關係。
* 過程噪聲協方差矩陣：描述系統模型的不確定性。
* 測量噪聲協方差矩陣：描述測量的不確定性。
* 初始狀態和協方差：設置初始狀態估計和誤差協方差矩陣。