WORKBOOK 5

L’obiettivo di questo workbook è quello di implementare un Extended Kalman Filter (EKF) per un low Dynamic receiver, in particolar modo si richiede di:

* Implementare su Matlab un codice EKF per un low Dynamic receiver;
* utilizzare il codice precedentemente sviluppato per tracciare il ricevitore utilizzato nel corso della lezione del 08/04/2024;
* visualizzare il percorso così ricostruito;
* mostrare l’”innovation” in funzione del tempo;
* mostrare il “kalman gain” in funzione del tempo;
* mostrare gli autovalori della matrice di covarianza in funzione del tempo.