ABSTRACT WORKBOOK 6

Gli obiettivi di questo workbook sono i seguenti:

* implementare un codice di integrazione GNSS/INS su matlab;
* applicare il codice precedentemente sviluppato per tracciare la traiettoria di un Pixhawk® 4 Mini posizionato su di una bicicletta;
* confrontare la traiettoria ottenuta con il solo sistema INS, la traiettoria GPS e la traiettoria ottenuta mediante il sensor fusion di GPS e INS;
* studiare l’effetto delle matrici di covarianza sulle misurazioni e sul modello relativi alla traiettoria ricostruita.