**Filtro di Kalman non lineare**

Dato che le equazioni dinamiche del sistema ed il modello di osservazione sono non lineari, facciamo appello al **filtro di Kalman Esteso** ed al **UKF** (Unscented Kalman Filter). Per quanto riguarda il modello di osservazione (la funzione h) facciamo riferimento alle equazioni:

Per quanto riguarda invece le equazioni dinamiche (la funzione f), la struttura è quella della dinamica a tempo discreto, ove la derivata dello stato è calcolata a partire alle equazioni meccaniche del sistema, in termini di accelerazione ed accelerazione angolare:

Da cui ricaviamo le equazioni dinamiche tempo discreto del sistema:

dove è definito come:

**Filtro di Kalman Esteso (EKF)**

* Immagine che contiene testo, diagramma, Piano, linea

  Descrizione generata automaticamenteCome possiamo vedere dalla *Figura 3.1,* il filtro EKF prevede in ingresso le misure dei sensori (con disturbo additivo di tipo Gaussiano) e l’ingresso F anch’esso disturbato.
* Abbiamo aggiunto 2 integratori di tipo discreto così che da poter avere la stima dello stato e la sua varianza all’istante precedente (cioè e ).
* Il tempo di campionamento del filtro è

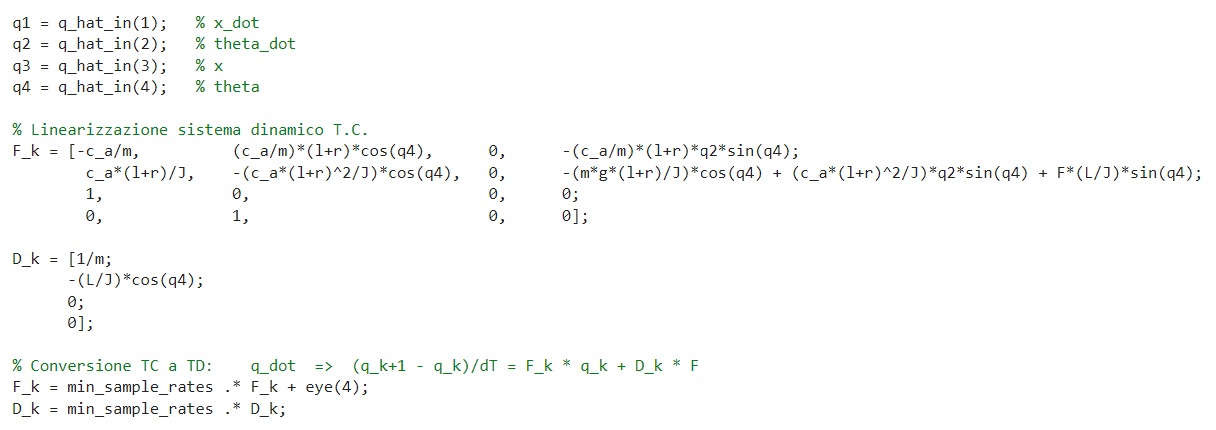
dato dal tempo di campionamento più grande tra i sensori scelti (in questo caso abbiamo che il tempo ).

**Figura 3.1** – Realizzazione EKF tramite Simulink

Infine, l’uscita del filtro è semplicemente la stima dello stato del sistema, cioè , e dove è stato preso come:

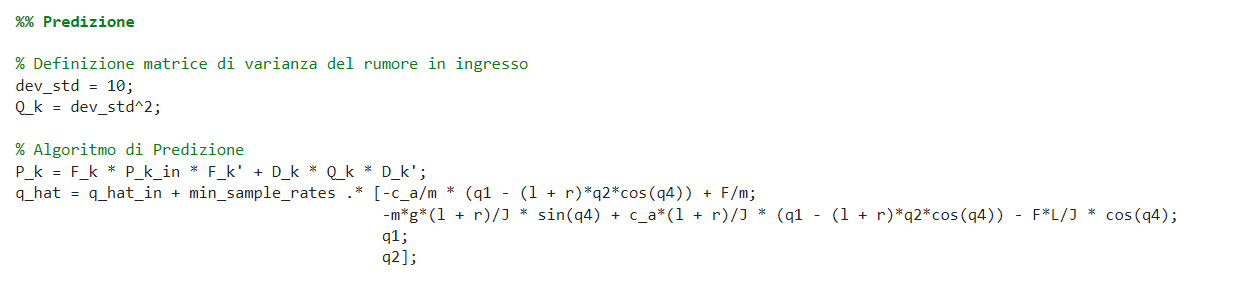
**Predizione EKF**

Ora andiamo a vedere la linearizzazione della dinamica del sistema su cui si basa il filtro EKF; di seguito è riportata la funzione MatLab interna al blocco Simulink della figura *Figura 3.1*:



**Figura 3.2** – Codice per la Linearizzazione della dinamica del sistema (calcolo matrici e )

Da cui segue la parte di predizione del filtro:

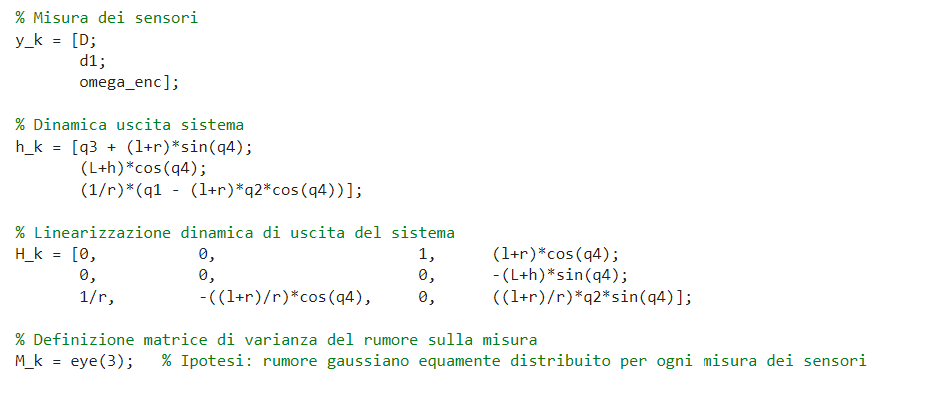


**Figura 3.3** – Codice per l’algoritmo di predizione del filtro EKF

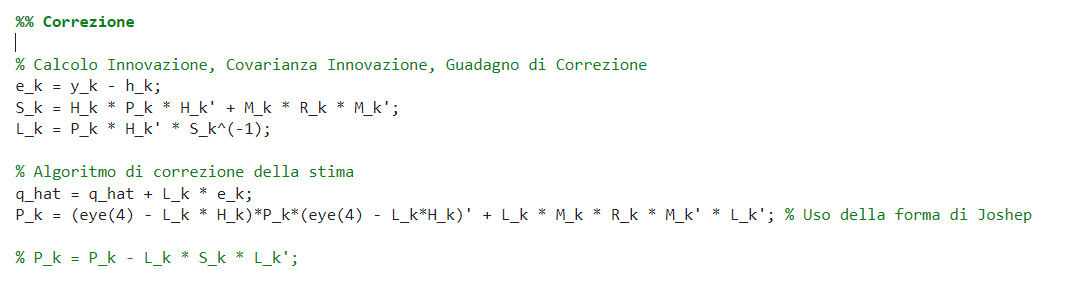
**Correzione EKF**

Ora andiamo a vedere la parte di codice di correzione del filtro, che si trova nello stesso blocco di *Figura 3.1*, dove ci aspettiamo una linearizzazione della dinamica di uscita (sensori) del sistema:

**Figura 3.4** – Codice per la Linearizzazione della dinamica di uscita del sistema (calcolo matrici e )



E analogamente alla predizione, vediamo ora la parte di correzione:



**Figura 3.5** – Codice per l’algoritmo di correzione del filtro EKF

**Osservazioni e Conclusioni EKF**

Durante lo sviluppo del filtro EKF su MatLab, ci siamo accorti che la stima dello stato della funivia funzionava correttamente a parte delle piccole oscillazioni per la stima dello stato ; infatti, mettendo come ingresso una forza costante di e con condizioni iniziali tutte nulle, troviamo i seguenti dati in di simulazione:

Immagine che contiene testo, diagramma, linea, Diagramma

Descrizione generata automaticamente

**Figura 3.6** – Differenza tra stima EKF e lo stato vero del sistema

Il comportamento della stima di può essere spiegato dal fatto che il rumore dei sensori diventa rilevante quando abbiamo piccole oscillazioni attorno al punto di equilibrio del sistema, da cui ne deriva un errore maggiore nei picchi dell’oscillazioni (dove ha piccole variazioni confrontabili con i rumori dei sensori).

Inoltre, per verificare se c’è accordo tra il modello utilizzato per il filtro e il sistema vero, abbiamo controllato se le innovazioni delle 3 misure dei sensori fossero dei rumori bianchi:

Immagine che contiene testo, schermata, linea, Diagramma

Descrizione generata automaticamente

**Figura 3.7** – Innovazione delle misure dei sensori

E come possiamo vedere da Figura 3.7, la condizione di rumore bianco per tutte e tre le misure è soddisfatta.

**Filtro di Kalman Unscented (UKF)**