



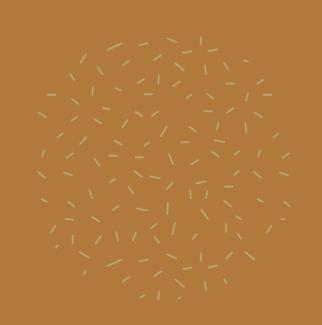
## Modell

Brukte modellen utdelt av proffessor

$$\begin{bmatrix} d \\ v \\ a \end{bmatrix}_{k} = \begin{bmatrix} 1 & \Delta t & \frac{1}{2}\Delta t^{2} \\ 0 & 1 & \Delta t \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} d \\ v \\ a \end{bmatrix}_{k-1} + \begin{bmatrix} \frac{1}{6}\Delta t^{3} \\ \frac{1}{2}\Delta t^{2} \\ \Delta t \end{bmatrix} j_{k-1}$$

$$x_{k} \qquad A \qquad x_{k-1} \qquad \omega_{k-1}$$





## Extended Kalman filter

Sensor fusion

Gjort div. research på nettet



## Målestøy & Prosesstøy

- Målestøy:
  - Funnet I datablad
  - Smæcket dataset I excel og brukt funksjon for å finne varians.
- Prosesstøy:
  - Gjorde live forsøk
  - Matte

