

Fakultät für Informatik Institut für Anthropomatik und Robotik Lehrstuhl für Intelligente Sensor-Aktor-Systeme (ISAS) Prof. Dr.-Ing. Uwe D. Hanebeck



Masterarbeit

Title

Author

31. Dezember 2020

Referent: Prof. Dr.-Ing. Uwe D. Hanebeck

Betreuer: Dipl.-Inform. X



Eidesstattliche Erklärung

Hiermit erkläre ich, die vorliegende Masterarbeit selbstständig angefertigt zu haben. Die verwendeten Quellen sind im Text gekennzeichnet und im Literaturverzeichnis aufgeführt.

Karlsruhe, 31. Dezember 2020

Author

Contents

List of Figures	III
List of Examples	V
List of Review Material	VII
Notation	ıx
1 Introduction	1

List of Figures

List of Examples

List of Review Material

Notation

Conventions

- x Scalar
- \boldsymbol{x} Random variable
- \hat{x} Mean of random variable x.
- x Column vector
- \boldsymbol{x} Random vector
- $\hat{\underline{x}}$ Mean of random vector $\underline{\boldsymbol{x}}$.
- A Matrix
- $(.)_k$ Quantity at time step k.
- \mathbb{R} Set of real numbers.
- \sim Distribution operator.

E.g., $\boldsymbol{x} \sim \mathcal{U}$ means \boldsymbol{x} is distributed according to \mathcal{U} .

- End of example.
- \square End of proof.

Abbreviations

KF Kalman Filter

LRKF Linear Regression Kalman Filter

RMSE Root Mean Square Error

CHAPTER 1

Introduction

First chapter.