

(1) 绘制上述系统的信息矩阵 $\underline{\Lambda}$.

对应公式 (42) $\underline{\xi} = \begin{bmatrix} \xi_1 \\ \xi_2 \\ \xi_3 \\ L_1 \\ L_2 \\ L_3 \end{bmatrix}$ $\underline{Y} = \begin{bmatrix} Y_{\xi_1, L_1} \\ Y_{\xi_1, L_2} \\ Y_{\xi_1, \xi_2} \\ Y_{\xi_2, L_1} \\ Y_{\xi_2, L_2} \\ Y_{\xi_2, L_3} \\ Y_{\xi_3, \xi_3} \\ Y_{\xi_3, L_2} \\ Y_{\xi_3, L_3} \end{bmatrix}$

$$\underline{J} = \frac{\partial \underline{Y}}{\partial \underline{\xi}} = \begin{bmatrix} \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial \xi} \\ \frac{\partial Y_{\xi_1, L_2}}{\partial \xi} \\ \vdots \\ \frac{\partial Y_{\xi_3, L_3}}{\partial \xi} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \underline{J}_1 \\ \underline{J}_2 \\ \vdots \\ \underline{J}_9 \end{bmatrix}$$

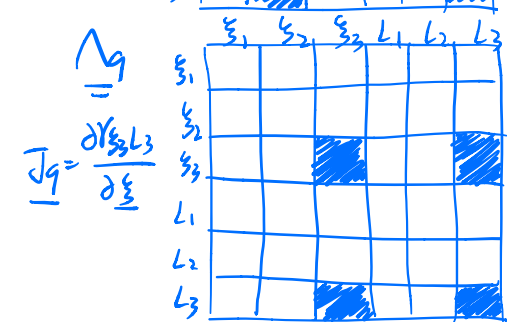
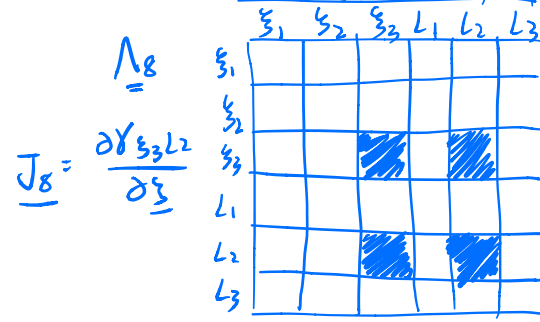
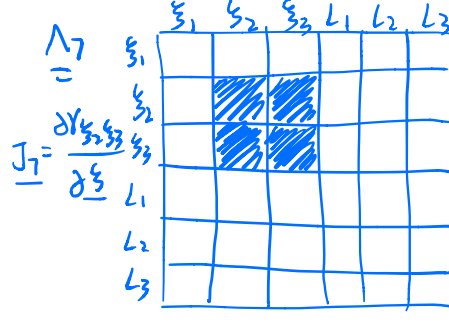
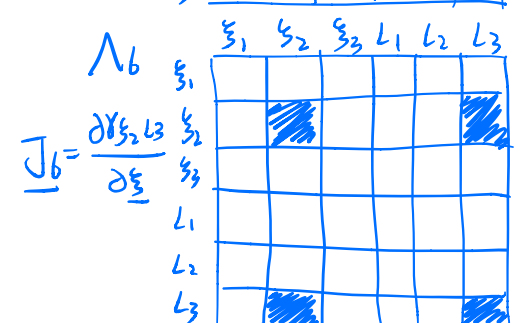
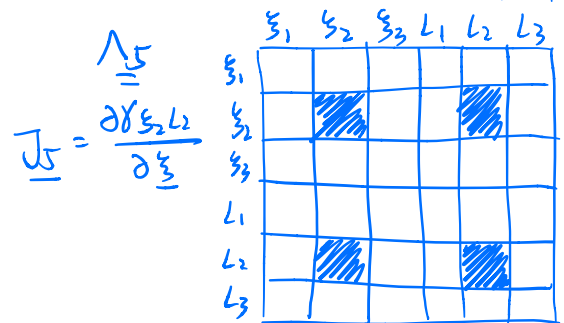
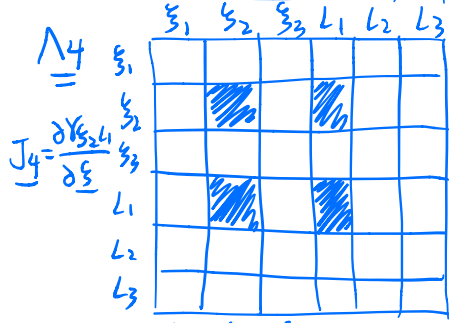
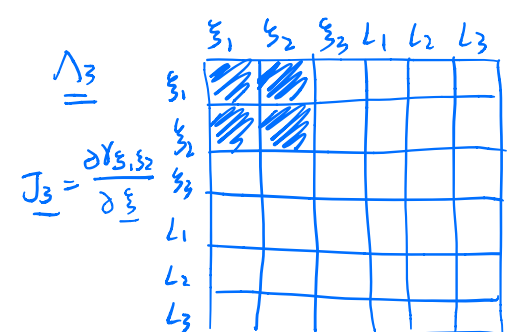
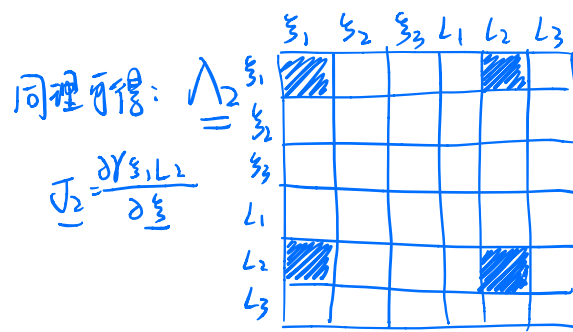
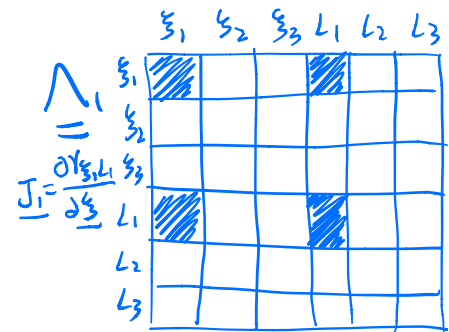
残差项只与对应下标项有关, 对 $\underline{\xi}$ 中的其他分量求导为 0

$$\underline{J}_1 = \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial \underline{\xi}} = \begin{bmatrix} \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial \xi_1} & 0 & 0 & \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial L_1} & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

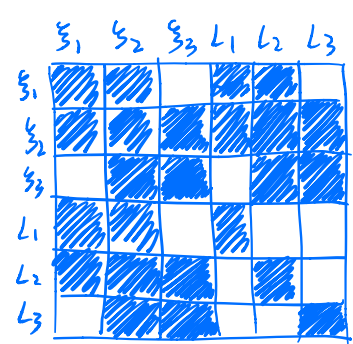
\underline{J}_2 到 \underline{J}_9 同理.

$$\underline{\Lambda}_1 = \underline{J}_1^T \underline{\Sigma}_1^{-1} \underline{J}_1 = \begin{bmatrix} \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial \xi_1} \\ 0 \\ 0 \\ \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial L_1} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \underline{\Sigma}_1^{-1} \begin{bmatrix} \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial \xi_1} & 0 & 0 & \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial L_1} & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

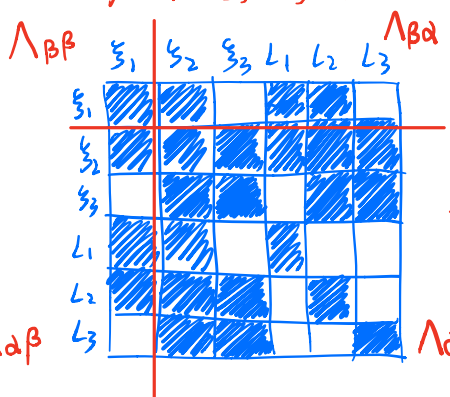
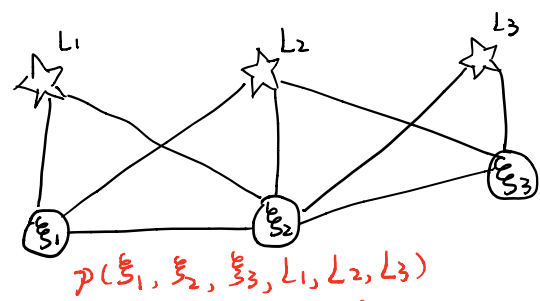
$$= \begin{bmatrix} \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial \xi_1} \underline{\Sigma}_1^{-1} \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial \xi_1} & 0 & 0 & \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial \xi_1} \underline{\Sigma}_1^{-1} \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial L_1} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial L_1} \underline{\Sigma}_1^{-1} \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial L_1} & 0 & 0 & \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial L_1} \underline{\Sigma}_1^{-1} \frac{\partial Y_{\xi_1, L_1}}{\partial L_1} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



求和: Λ



绘制相机 ξ_1 被 marg 以后的信息矩阵 Λ'



利用舒尔补从联合概率分布中求得边缘概率 $p(\xi_2, \xi_3, L_1, L_2, L_3)$

marg 掉 ξ_1

$\Lambda_{aa} = \Lambda_{\alpha\beta} \Lambda_{\beta\beta}^{-1} \Lambda_{\beta\alpha}$



$\Lambda_{\alpha\alpha}$

	ξ_2	ξ_3	L_1	L_2	L_3
ξ_2	■	■	■	■	■
ξ_3	■	■	■	■	■
L_1	■	■	■	■	■
L_2	■	■	■	■	■
L_3	■	■	■	■	■

$\Lambda_{\alpha\beta}$
 $\Lambda_{\beta\beta}^{-1}$
 $\Lambda_{\beta\alpha}$

ξ_1	ξ_1	ξ_2	ξ_3	L_1	L_2	L_3
■	■	■	■	■	■	■
■	■	■	■	■	■	■
■	■	■	■	■	■	■
■	■	■	■	■	■	■
■	■	■	■	■	■	■

—

$p(\xi_2, \xi_3, L_1, L_2, L_3)$

ξ_2	ξ_3	L_1	L_2	L_3
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■

=

ξ_2	ξ_3	L_1	L_2	L_3
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■

\wedge'

ξ_2 ξ_3 L_1 L_2 L_3

ξ_2	ξ_3	L_1	L_2	L_3
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■
■	■	■	■	■

