確率システム制御特論

第8回演習問題

機械知能工学専攻 知能制御工学コース 17344219 二宮 悠二

問題

第7回の課題で構築したシミュレーション環境を利用して、テキスト p.161~以降の拡張カルマンフィルタを構築せよ、ソースコードとシミュレーション結果を提出すること。

解答

本課題では,次のスカラの非線形状態方程式

$$x(k+1) = x(k) + 3\cos\frac{x(k)}{10} + v(k), \quad x(0) = 10$$
(1)

$$y(k) = x^3(k) + w(k) \tag{2}$$

で記述される非線形時系列 y(k) をフィルタリングする問題を考えた.その結果を **Fig.**1 に,その時のソースコードを Listing 1 に示す.なお,本課題では Python を用いてプログラムの作成を行ない,k=50までのデータに対しシミュレーションを実行した.

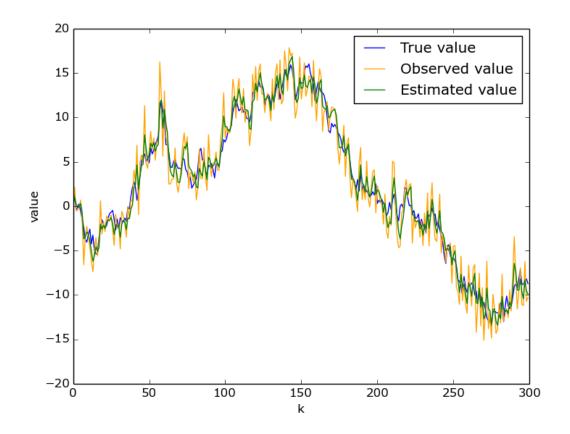


Fig. 1 例題 6.1 のシミュレーション結果

Listing 1: ソースコード

```
#!/usr/bin/env python
1
2
   # -*- coding: utf-8 -*-
3
   # python3.5
4
5
    import numpy as np
6
   import matplotlib.pyplot as plt
7
8
   def lkf(y,sigmav2,sigmaw2,A,b,c,p): # Define the Kalman Filter
9
10
        x_hat = []
11
        x_hat_pri = 0.0
12
13
        for y_k in y:
14
            x_{pri} = A * x_{hat_pri}
15
            p_pri = A * p + sigmav2 * b * b
16
            g = (p_pri * c) / (c * p_pri * c + sigmaw2)
17
            x_hat_next = x_pri + g * (y_k - c * x_pri)
18
            p = (1 - g * c) * p_pri
19
            x_hat_pri = x_hat_next
20
            x_hat.append(x_hat_next)
21
            np.array([x_hat])
22
```

```
23
        return x_hat
24
25
    def main():
26
27
        # Set parameter
28
        A = 1.0
        b = 1.0
29
30
        c = 1.0
31
32
        p = 0.0
33
34
        sigmav2 = 1.0
35
        sigmaw2 = 2.0
36
37
        # Number of sample
38
        n = 300
39
        N = np.linspace(0, n-1, n)
40
41
        # Make noise
42
        v = np.random.normal(0,sigmav2,n)
43
        w = np.random.normal(0,sigmaw2,n)
44
45
        # Create dataset
46
        x = []
47
        sum_v = 0
48
        for v_k in v:
49
            sum_v += v_k
50
            x.append(sum_v)
51
            np.array([x])
52
53
        y = x + w
54
55
        # Kalman Filter
56
        x_chil = lkf(y,sigmav2,sigmaw2,A,b,c,p)
57
58
        # Plot
59
        plt.figure(figsize=(8, 6))
60
        plt.plot(N,x,label="True_value",color="blue",linewidth=1)
61
        plt.plot(N,y,label="Observed_uvalue",color="orange",linewidth=1)
62
        plt.plot(N,x_chil,label="Estimateduvalue",color="green",linewidth=1)
        plt.xlabel("k")
63
        plt.ylabel("value")
64
65
        plt.legend()
66
        plt.show()
67
68
    if __name__ == '__main__':
69
        main()
```

参考文献

[1] 足立 修一・丸田 一郎,"カルマンフィルタの基礎",東京電機大学出版局,pp.112-117, 2012.