

EES-60 – Sensores e Sistemas para Navegação e Guiamento

Prof. Jacques

29 de outubro de 2018 – Lista Computacional 2 Parte 3.

Implementação de filtro de Kalman e aumento do vetor de estado para estimar erro de bias no sensor.

Prazo para entrega: 07 de novembro de 2019.

1. Demonstre a covariância inicial  $P_{0|0}$  do procedimento de diferenciação com dois pontos usado para inicializar a covariância do erro de estimação descrito na seção 5.3.3 da referência Bar-Shalom e Li, 1993, Estimation and Tracking, contido na Lista 2 Parte 2.

2. Implemente filtro de Kalman para sistema dinâmico discreto no tempo descrito na seção 5.3 da referência Bar-Shalom e Li, 1993, Estimation and Tracking, contido na Lista 2 Parte 2.

3. Implemente filtro de Kalman para o problema 5-12 da Lista 2 Parte 2.