









```
File Edit Selection View Go Run Terminal Help
th3

EXPLORER
th3.pyb
data.csv
th3.pyb

Python 3.11.8

Kalman

import numpy as np

df = df[['13', '14', '15']]
dt = np.loadtxt('data.csv', encoding='latin-1', delimiter=',', skiprows=1, usecols=(14, 15, 16), dtype=float)

# Khởi tạo biến trạng thái (state vector)
x = np.zeros((3, 1)) # 3 biến trạng thái tương ứng với 3 cột
# Ma trận hiệp phương sai của trạng thái (covariance matrix)
P = np.eye(3)
# Ma trận chuyển tiếp trạng thái (state transition matrix)
F = np.eye(3)
# Ma trận đo lường (measurement matrix)
H = np.eye(3)
# Hiệp phương sai của nhiễu quá trình (process noise covariance)
Q = np.eye(3) * 0.01
# Hiệp phương sai của nhiễu đo lường (measurement noise covariance)
R = np.eye(3) * 0.1
# Vector đo lường (measurement vector)
z = np.zeros((3, 1))

print(df.describe())

count    13      14      15
mean    1040.312329  1040.314521  1040.321918
std       185.146765    185.145787    185.144258
min       185.700000    185.700000    185.600000
25%       988.400000    988.400000    988.400000
50%      1022.600000    1022.600000    1022.600000
75%      1061.500000    1061.600000    1061.600000
max      1565.500000    1565.500000    1565.500000

def predict(x, P, F, Q):
    # Dự đoán trạng thái tiếp theo
    x = np.dot(F, x)
    P = np.dot(F, np.dot(P, F.T)) + Q
    return x, P
```

```
def update(x, P, z, H, R):
    # Tính toán các giá trị Kalman Gain
    y = z - np.dot(H, x)
    S = np.dot(H, np.dot(P, H.T)) + R
    K = np.dot(P, np.dot(H.T, np.linalg.pinv(S)))
    # Cập nhật trạng thái và hiệp phương sai
    x = x + np.dot(K, y)
    P = P - np.dot(K, np.dot(H, P))
    return x, P

filtered_data2 = []
for measurement in dt:
    z = measurement.reshape(3, 1) # Chuyển đổi đo lường thành vector cột
    # Dự đoán bước tiếp theo
    x, P = predict(x, P, F, Q)
    # Cập nhật với đo lường mới
    x, P = update(x, P, z, H, R)
    # Lưu trữ kết quả đã lọc
    filtered_data2.append(x.flatten())
filtered_data2 = np.array(filtered_data2)

df['kalman'] = filtered_data2[:, 0]

mse_kalman = mean_squared_error(dt, filtered_data2)
mae_kalman = mean_absolute_error(dt, filtered_data2)
rmse_kalman = np.sqrt(mse_kalman)

print("Kalman Filter - MSE:", mse_kalman)
print("Kalman Filter - MAE:", mae_kalman)
print("Kalman Filter - RMSE:", rmse_kalman)
```



