





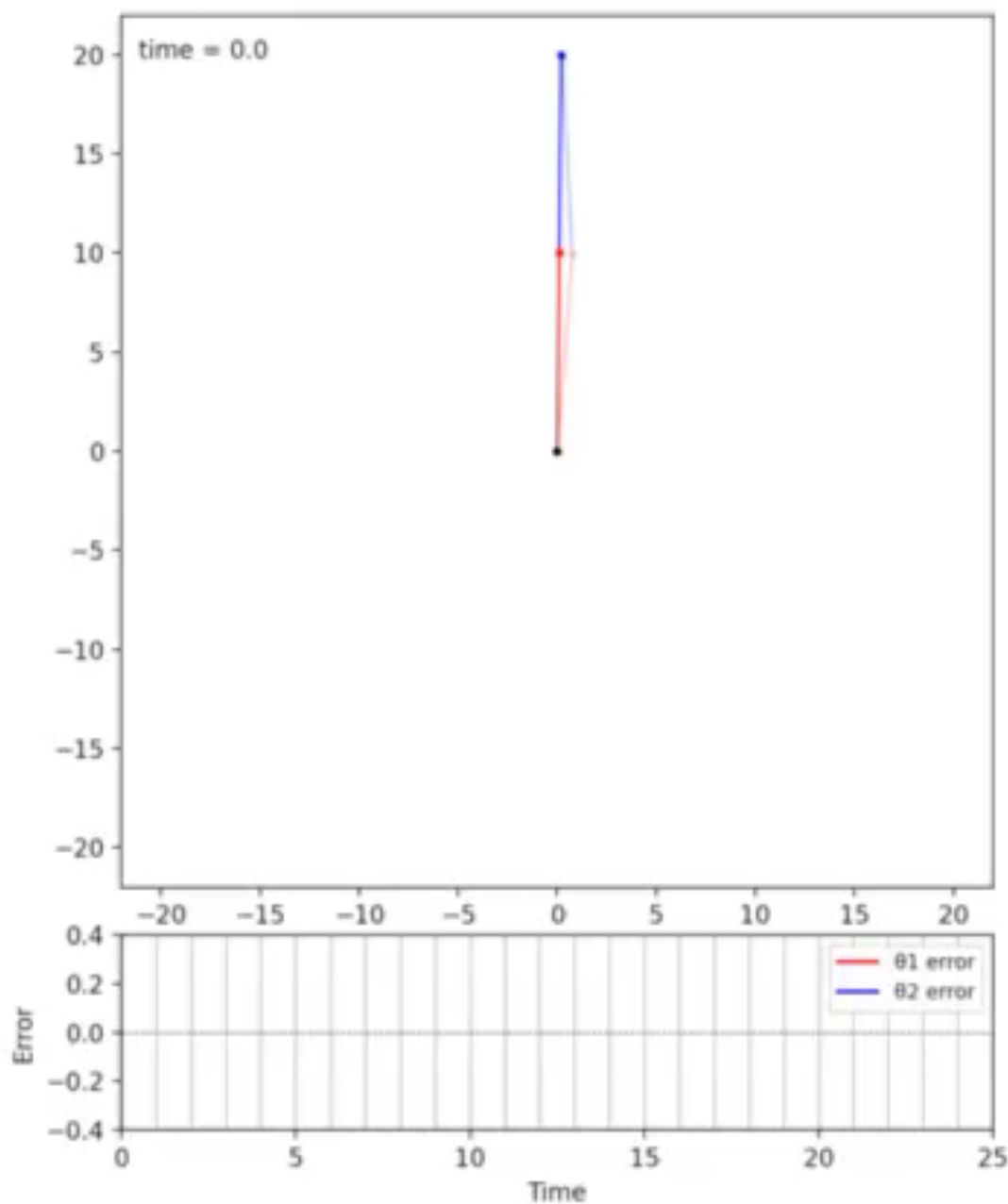
Experiment

# Experiment 2: Optimal Interpolation (每秒分析一次，最佳内插法)



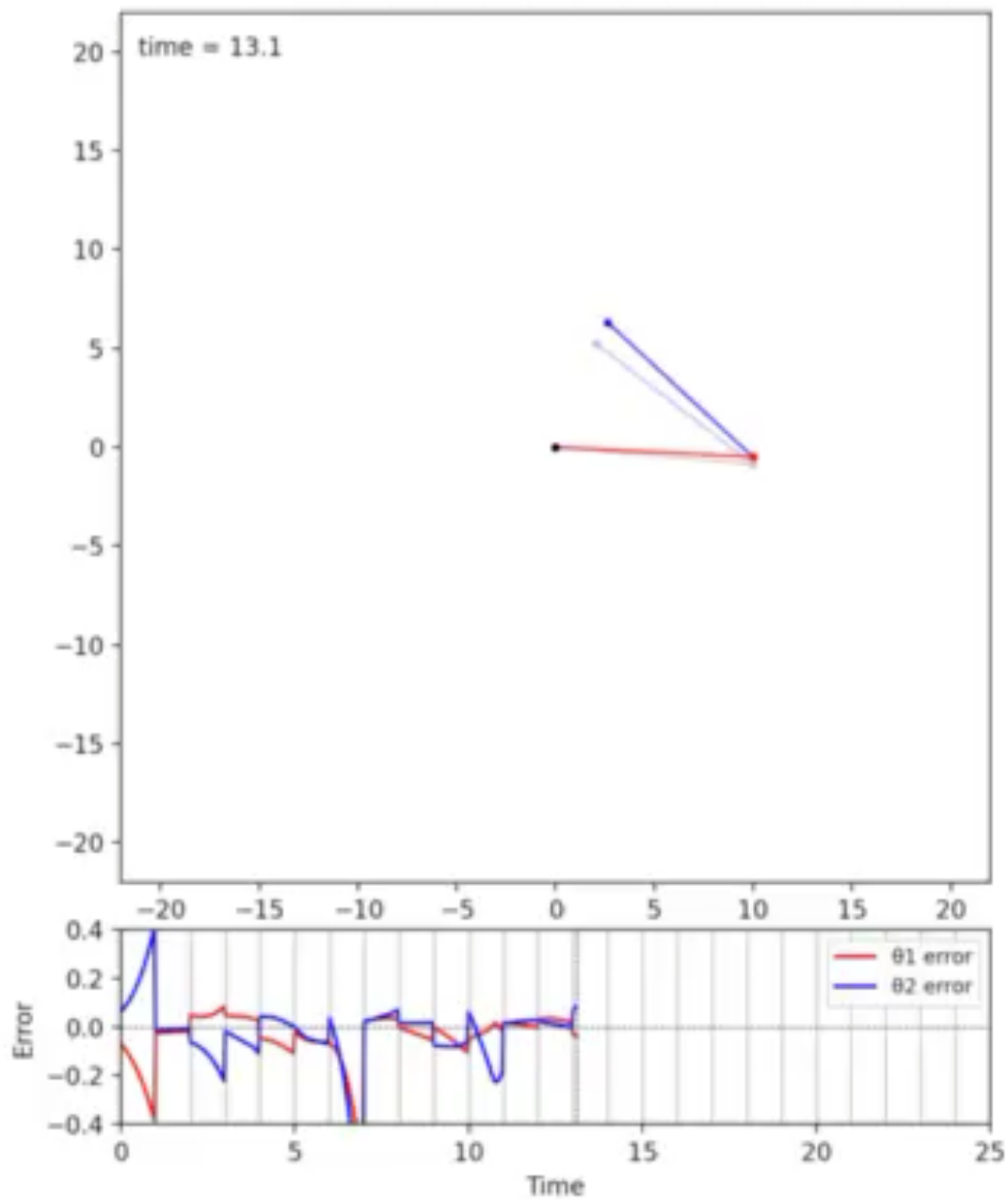
# Experiment 2 Optimal Interpolation

Forecast Analysis Cycle Period: 1



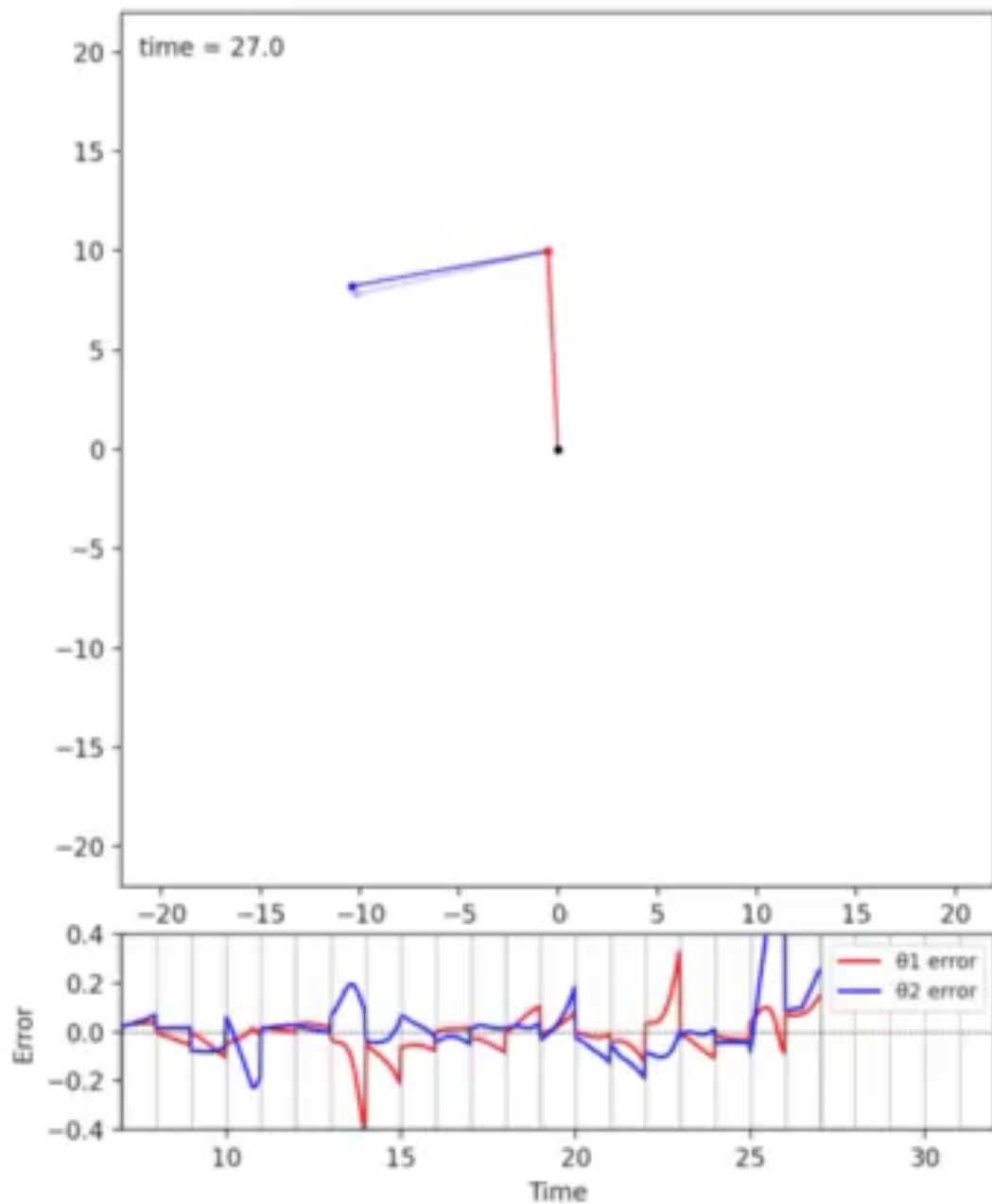
# Experiment 2 Optimal Interpolation

Forecast Analysis Cycle Period: 1



# Experiment 2 Optimal Interpolation

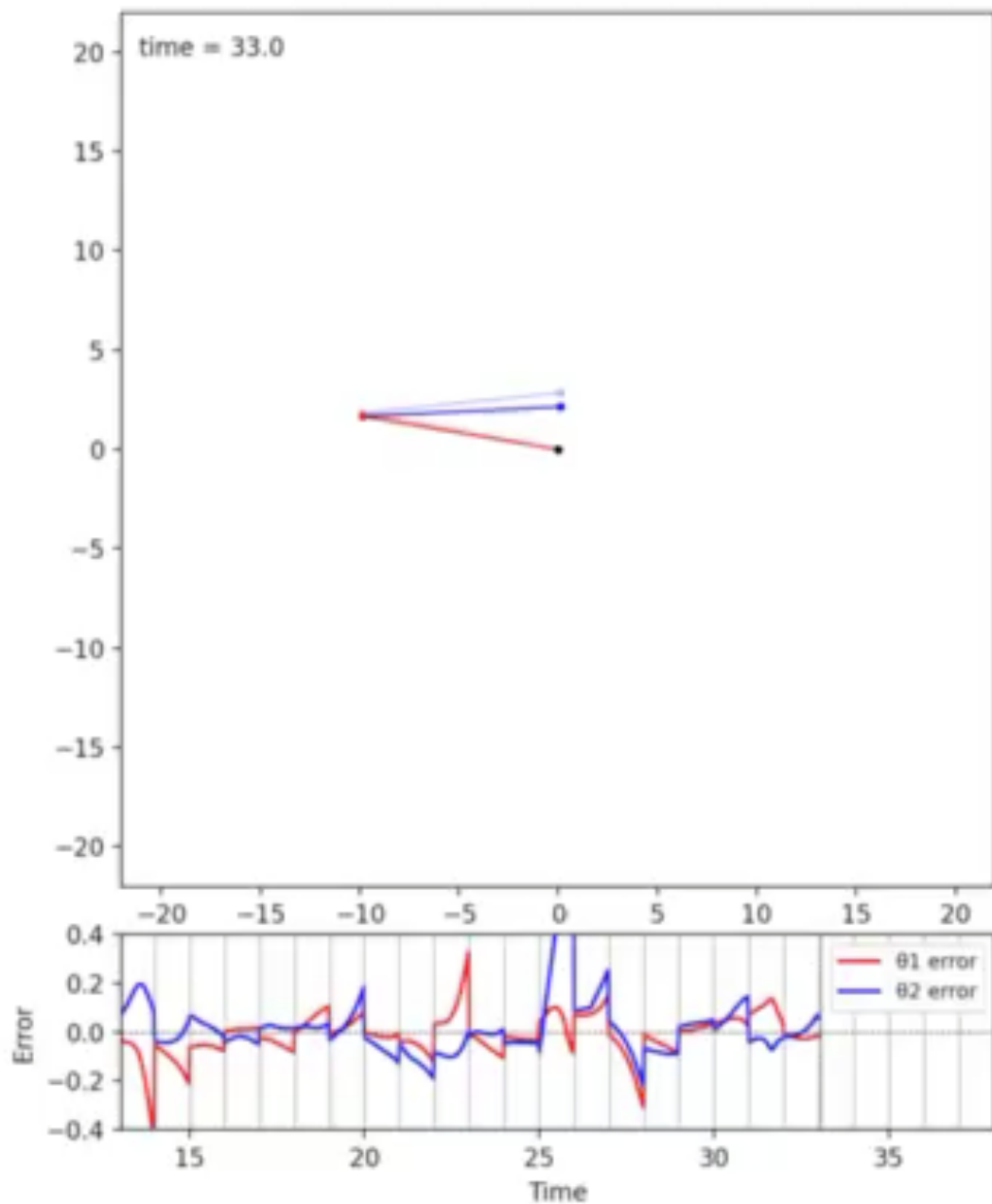
Forecast Analysis Cycle Period: 1





# Experiment 2 Optimal Interpolation

Forecast Analysis Cycle Period: 1

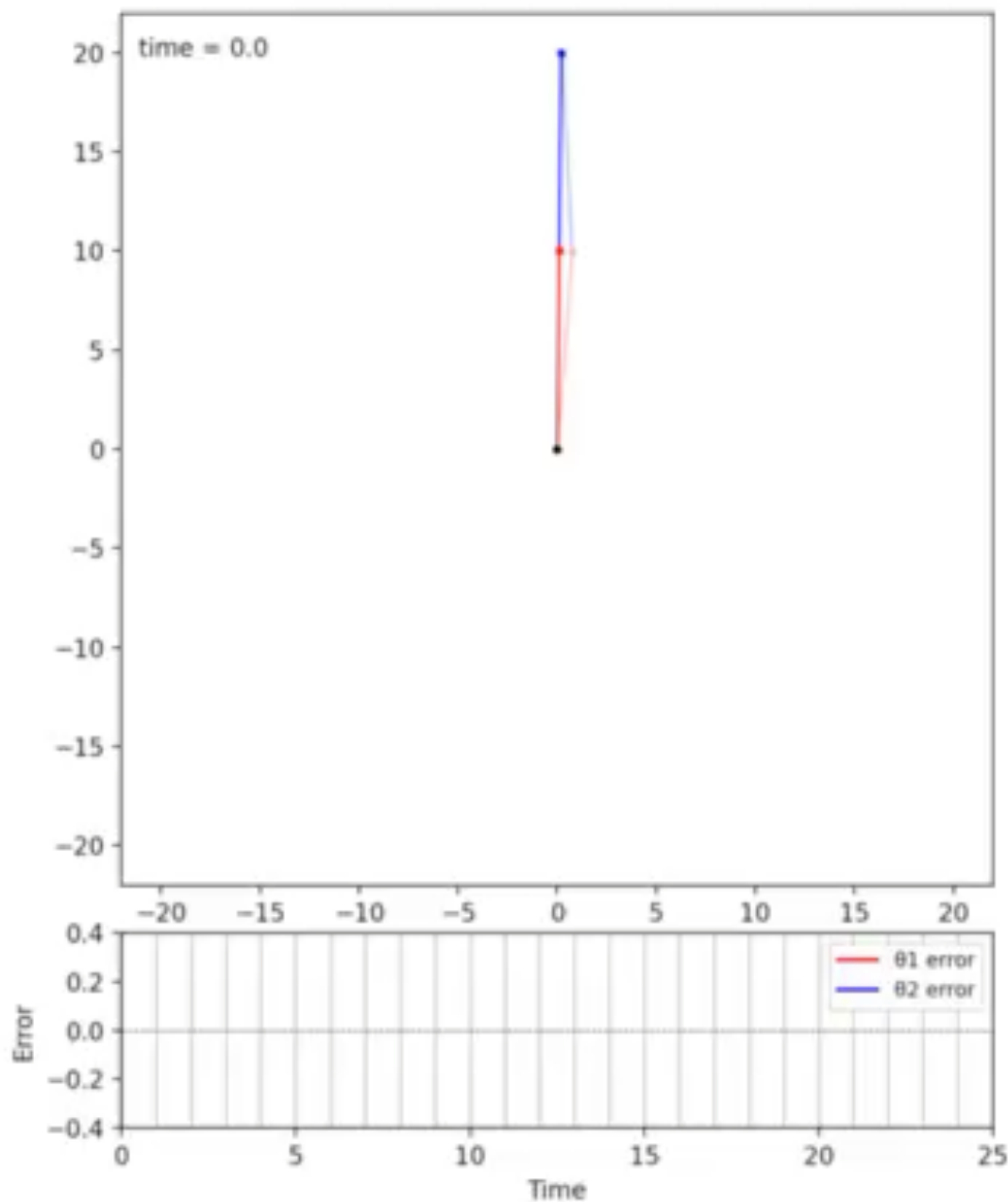


擺得慢時，背景誤差大；擺得快時，背景誤差小！

背景誤差共變異數矩陣B不應是定值！

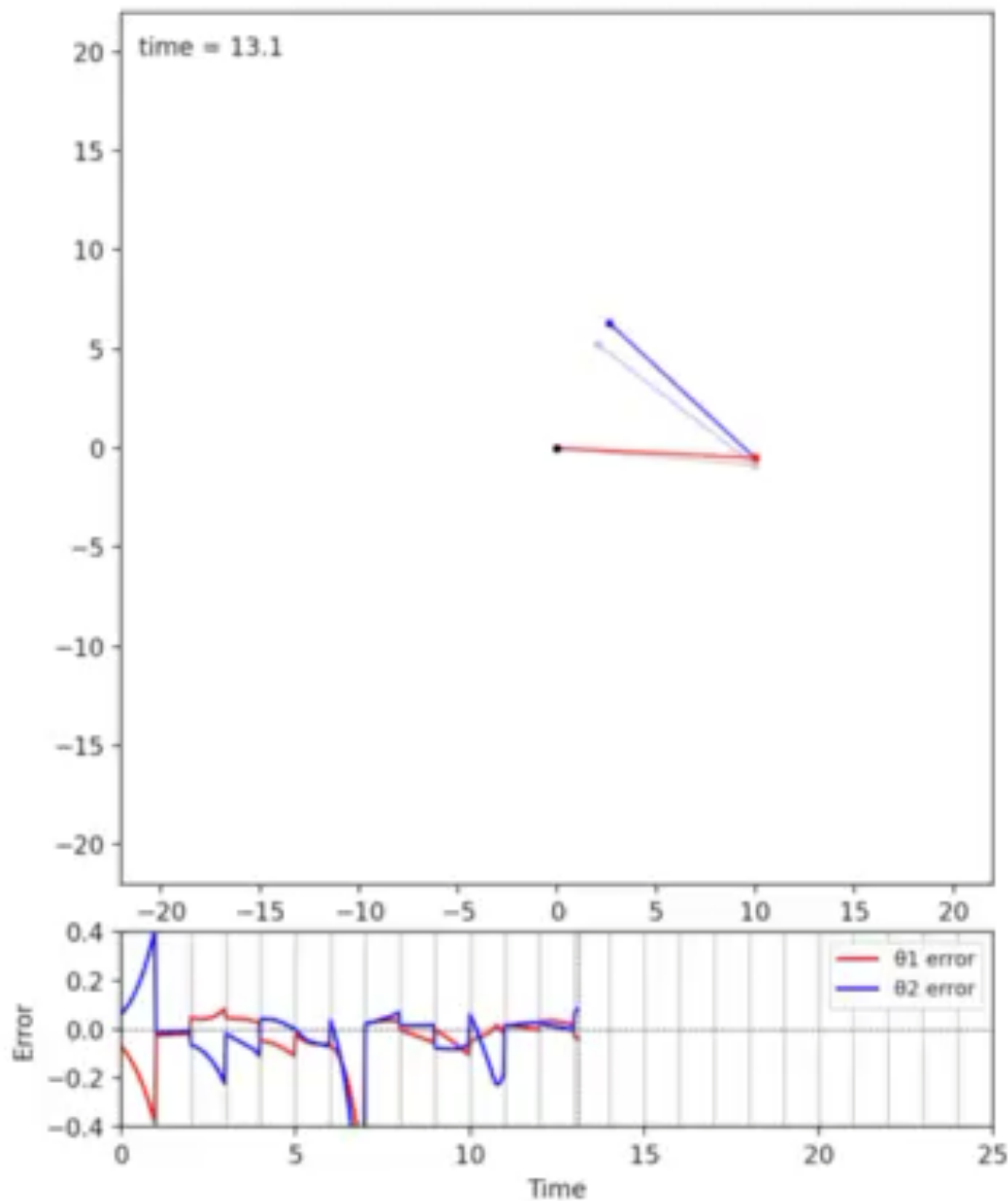
# Experiment 2 Optimal Interpolation

Forecast Analysis Cycle Period: 1



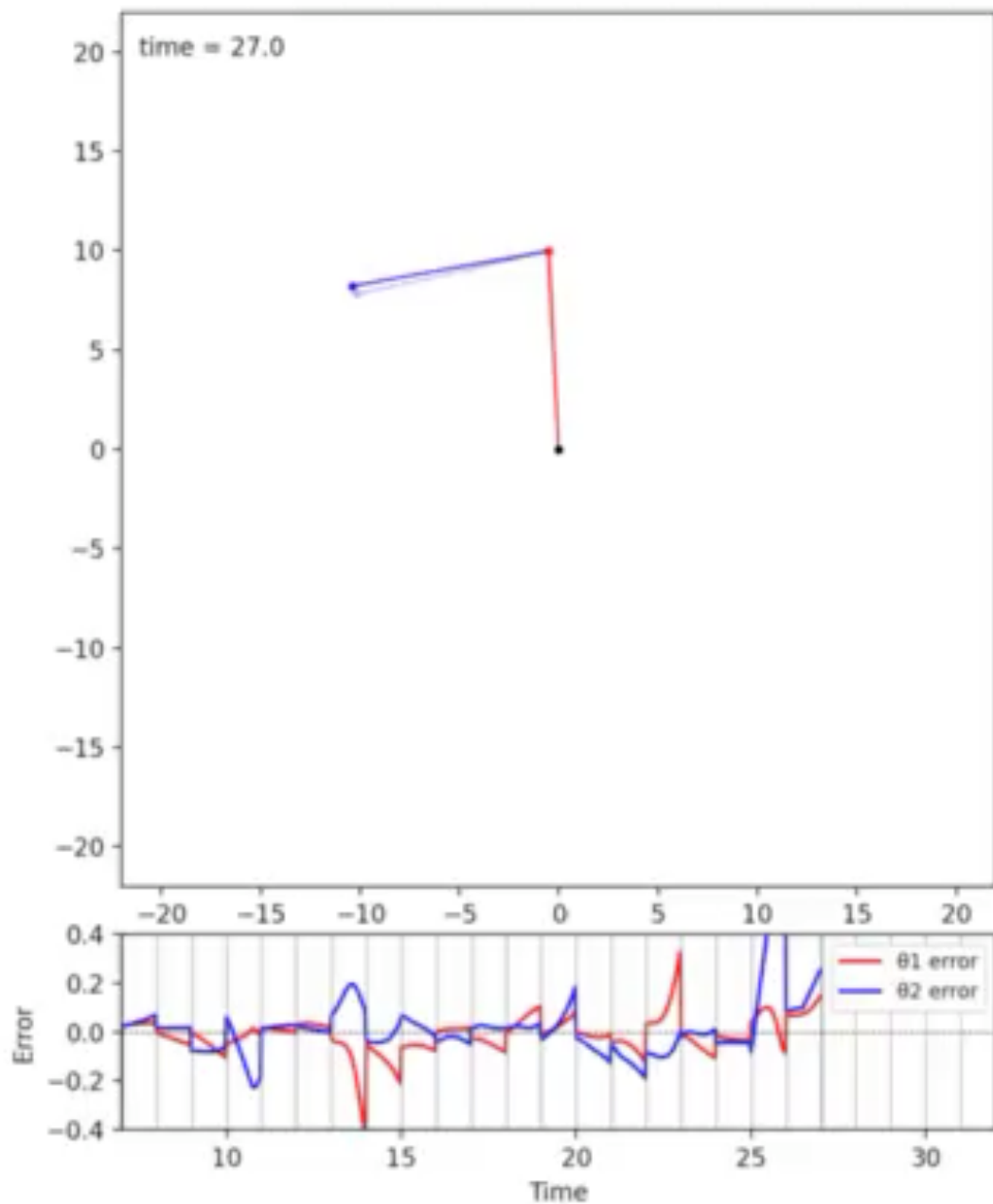
# Experiment 2 Optimal Interpolation

Forecast Analysis Cycle Period: 1



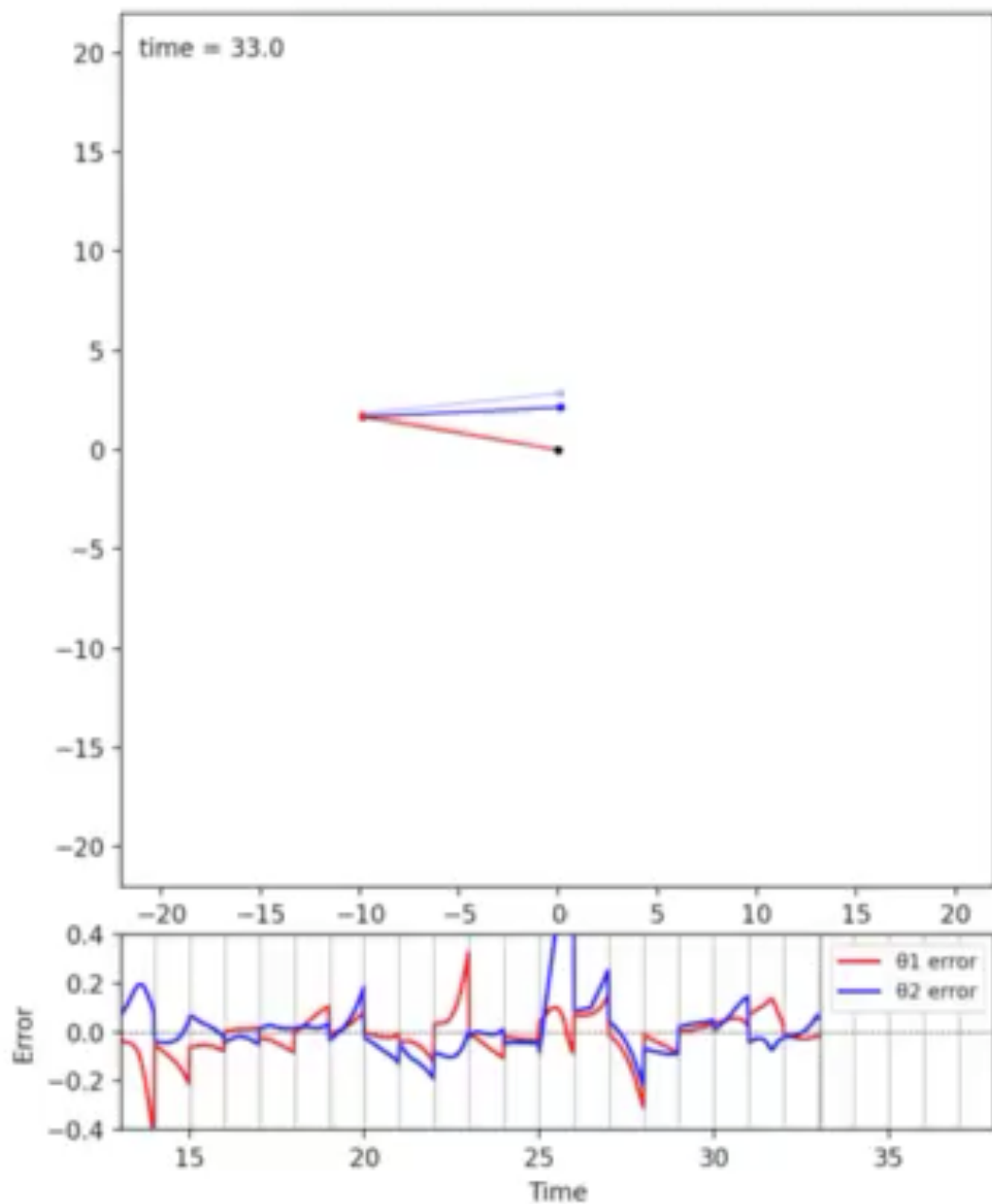
# Experiment 2 Optimal Interpolation

Forecast Analysis Cycle Period: 1



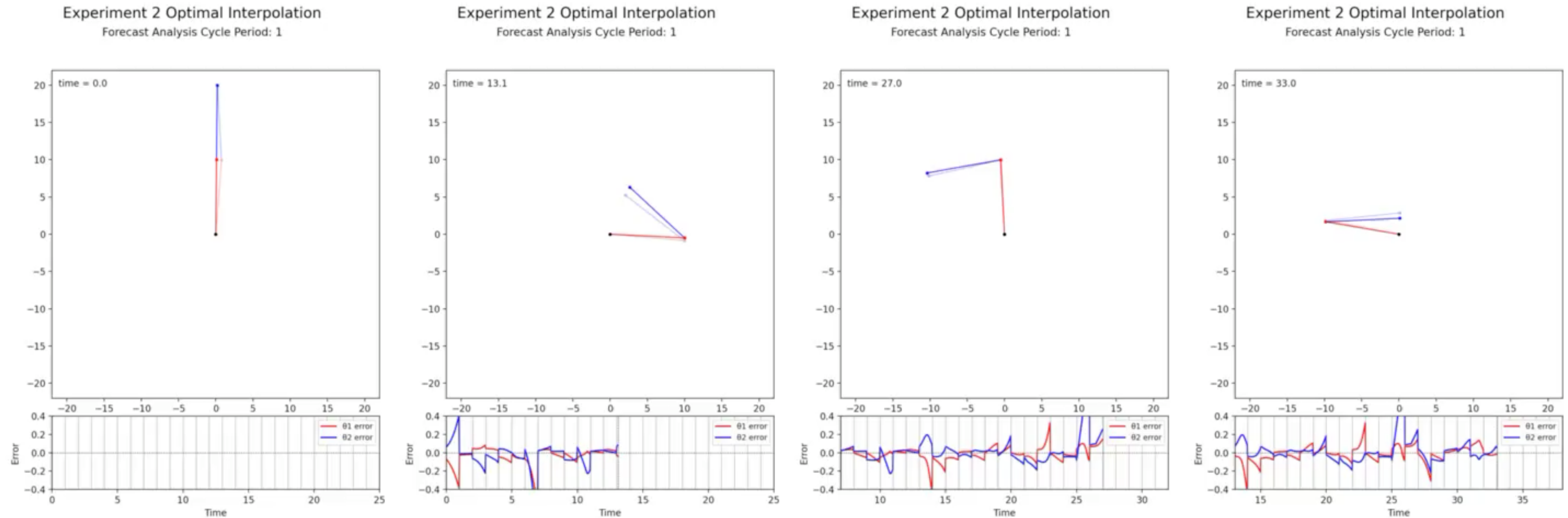
# Experiment 2 Optimal Interpolation

Forecast Analysis Cycle Period: 1



# Experiment

## Experiment 2: Optimal Interpolation (每1秒分析一次，最佳內插法)



擺得慢時，背景誤差大；擺得快時，背景誤差小！

背景誤差共變異數矩陣 **B** 不應是定值！



# Experiment

## Experiment 3: Extended Kalman Filter (每1秒分析一次，使用擴展卡爾曼濾波器)

評論：

接下來我想到可能比較具挑戰性的部份是：為了要做 EKF，還需要推導此雙擺的 tangent linear model (TLM)，我猜測你應該可以成功完成，但在 energy constraint 的部份或許會有一點困難，我建議若對應於 energy constraint 步驟的 TLM 不好推導，可以先在 TLM 中省略這部份，這造成的微小的誤差或許不會影響 TLM 的可用性。

11月11日 下午 6:22