Kalman Filter Using Python News 代码1 昵称: 冰呆瓜 http://greg.czerniak.info/system/files/kalman1.py.txt 园龄:3年5个月 代码2 粉丝:3 # Kalman filter example demo in Python 关注:15 # A Python implementation of the example given in pages +加关注 11-15 of "An 搜索 # Introduction to the Kalman Filter" by Greg Welch and Gary Bishop, 找找看 # University of North Carolina at Chapel Hill, Department of 谷歌搜索 Computer # Science, TR 95-041, 常用链接 # http://www.cs.unc.edu/~welch/kalman/kalmanIntro.html 我的随笔 # by Andrew D. Straw 我的评论 import numpy 我的参与 import pylab 最新评论 # intial parameters 我的标签 $n_iter = 50$ 随笔分类 sz = (n iter,) # size of arrayx = -0.37727 # truth value (typo in example at top of p. 13 C/C++(1)CSharp(1) calls this z) Python z = numpy.random.normal(x,0.1,size=sz) # observationsUbuntu(1) (normal about x, sigma=0.1) Vim(1) Q = 1e-5 # process variance杂文 # allocate space for arrays 随笔档案 xhat=numpy.zeros(sz) # a posteri estimate of x # a posteri error estimate P=numpy.zeros(sz) 2013年2月 (1) 2013年1月 (1) xhatminus=numpy.zeros(sz) # a priori estimate of x 2012年12月 (1) Pminus=numpy.zeros(sz) # a priori error estimate 2012年11月 (5) # gain or blending factor K=numpy.zeros(sz) 2012年10月 (8) R = 0.1**2 # estimate of measurement variance, change to 2012年9月 (7) see effect # intial guesses 最新评论 xhat[0] = 0.01. Re:C#中使用mathnet学习笔记 P[0] = 1.0 (\Box) for k in range(1,n_iter): 我添加引用MathNet.Numerics.dll但是 # time update 没有using xhatminus[k] = xhat[k-1]MathNet.Numerics.LinearAlgebra.G eneric;这一命名空间,怎么回事? Pminus[k] = P[k-1]+Q--huatao238 # measurement update K[k] = Pminus[k]/(Pminus[k]+R)阅读排行榜 xhat[k] = xhatminus[k] + K[k]*(z[k]-xhatminus[k])1. Python Numpy数组保存(7146) P[k] = (1-K[k])*Pminus[k]2. C#中使用mathnet学习笔记(二) pylab.figure() (2437)pylab.plot(z,'k+',label='noisy measurements') 3. C#使用mathnet学习笔记(一) pylab.plot(xhat,'b-',label='a posteri estimate') (1838)pylab.axhline(x,color='g',label='truth value') 4. C#使用mathnet学习笔记(三) pylab.legend() (945)

5. kalman filter using python(585)

评论排行榜

1. C#中使用mathnet学习笔记(二)(1)

推荐排行榜

1. Python Numpy数组保存(1)

pylab.xlabel('Iteration') pylab.ylabel('Voltage') pylab.figure() valid_iter = range(1,n_iter) # Pminus not valid at step 0 pylab.plot(valid_iter,Pminus[valid_iter],label='a priori error estimate') pylab.xlabel('Iteration') pylab.ylabel('\$(Voltage)^2\$') pylab.setp(pylab.gca(),'ylim',[0,.01]) pylab.show() 好文要顶 关注我 收藏该文 冰呆瓜 关注 - 15 粉丝 - 3 +加关注 0 0 (请您对文章做出评价) « 上一篇:测绘定位相关信息 » 下一篇: Windows平台下Makefile posted on 2012-11-05 14:44 冰呆瓜 阅读(585) 评论(0) 编辑 收藏

刷新评论 刷新页面 返回顶部

注册用户登录后才能发表评论,请 登录 或 注册, 访问网站首页。

最新IT新闻:

- · 2016年热门技术方向预测
- · Win 10内测负责人: 我们才开始返回工作岗位
- ·徐晨:不如更早去投资一些有潜力的创业者
- ·苹果公司确认将在墨西哥开设首家零售店 正在招聘员工
- ·专利透露Nike要将智能球鞋打造成你的贴身教练
- » 更多新闻...

最新知识库文章:

- Docker简介
- ·Docker简明教程
- ·Git协作流程
- ·企业计算的终结
- ·软件开发的核心
- » 更多知识库文章...

Powered by: 博客园 Copyright © 冰呆瓜