% % Set up the state-space model

% m = 11;

% F = eye(m);

% H = X; % time-depending

% V2 = std(y);

% V1 = eye(m).\*var(X);

%

%

% %Initialization

% x\_0 = zeros(1,m);

% P = ones(m,m);

%

% y\_meas = y; %time-depending

% x\_corr = zeros(length(y\_meas), m);

% x\_pred = zeros(length(y\_meas)+1, m);

% x\_pred(1,:) = x\_0;

% K = zeros(length(y\_meas), m);

%

% for t = 1:length(y\_meas)

% % Correction step

% [K, x\_corr, P] = kf\_correction(y\_meas, H, V2, x\_pred, P, m, t);

% % Prediction step

% [x\_pred, P\_pred] = kf\_prediction(F, V1, x\_corr, P);

% end

Immagine che contiene testo, schermata, linea, diagramma

Descrizione generata automaticamente

Immagine che contiene testo, linea, diagramma, Diagramma

Descrizione generata automaticamente