



Trabalho 2

Data da entrega: 11/6

- 1) Implementar um filtro de Kalman para estimar a localização de um robô em 2 dimensões. O filtro deve estimar posição em x,y e a velocidade em x,y a partir de observações e comandos.

As observações correspondem diretamente a posição do robô (similar a um GPS) e os comandos são referentes ao deslocamento relativo do robô. Ambos os dados da observação e deslocamento devem ser corrompidos para que se possa verificar a eficiência do filtro.

Sugestão, não utilizar a velocidade estimada para calcular a posição do robô. Usar somente a observação e o deslocamento.

Importante: Enviar instruções de execução, código fonte e figuras da tela com exemplos de execução e resultados obtidos.