

Тема: Фильтр Калмана.

Кафедра Радиоэлектроники.

**Преподаватель:
Лазаренко
Сергей Валерьевич.**

Учебные вопросы:

1. Формулировка задачи фильтрации.
2. Уравнение фильтра Калмана.
3. Пример построения фильтра Калмана.

1. Формулировка задачи фильтрации.

При синтезе фильтра Калмана предполагают, что полезный сигнал $s(t)$ генерируется из белого шума с помощью так называемого формирующего фильтра в соответствии с алгоритмом

$$\frac{ds(t)}{dt} = F(t)s(t) + G(t)u(t) \quad (1)$$

Где $u(t)$ - белый шум, спектральная плотность которого равна $Q(t)$ (шум формирования);

$F(t)$ и $G(t)$ - заданные коэффициенты.

Уравнение (1) называют уравнением формирующего фильтра.

Например, дифференциальное уравнение, описывающее формирующий фильтр, имеет вид

$$\frac{d^2s}{dt^2} + a_1 \frac{ds}{dt} + a_0 s = b_0 u \quad (2)$$

Введем обозначения $S = S_1 \quad \frac{ds}{dt} = S_2$

Тогда вместо уравнения (2) можно записать систему

$$\frac{ds_1}{dt} = 0 \cdot s_1 + 1 \cdot s_2 + 0 \cdot 0$$

$$\frac{ds_2}{dt} = -a_0 \cdot s_1 - a_1 \cdot s_2 + b_0 \cdot u$$

Перепишем эту систему в векторной форме

$$\begin{bmatrix} \frac{ds_1}{dt} \\ \frac{ds_2}{dt} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} s_1 \\ s_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & b_0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ u \end{bmatrix}$$

Обозначим

$$\frac{d\bar{s}}{dt} = \begin{bmatrix} \frac{ds_1}{dt} \\ \frac{ds_2}{dt} \end{bmatrix}, \quad F = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -a_0 & -a_1 \end{bmatrix}, \quad \bar{s} = \begin{bmatrix} s_1 \\ s_2 \end{bmatrix}$$
$$G = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & b_0 \end{bmatrix}, \quad \bar{u} = \begin{bmatrix} 0 \\ u \end{bmatrix}$$

При этом уравнение (2) преобразовалось в выражение (1) в векторной форме

$$\frac{d\bar{s}}{dt} = F\bar{s} + G\bar{u} \quad (3)$$

В процессе распространения сигнала от передатчика к приемнику он подвергается воздействию шума, поэтому принимаемый сигнал описывается соотношением

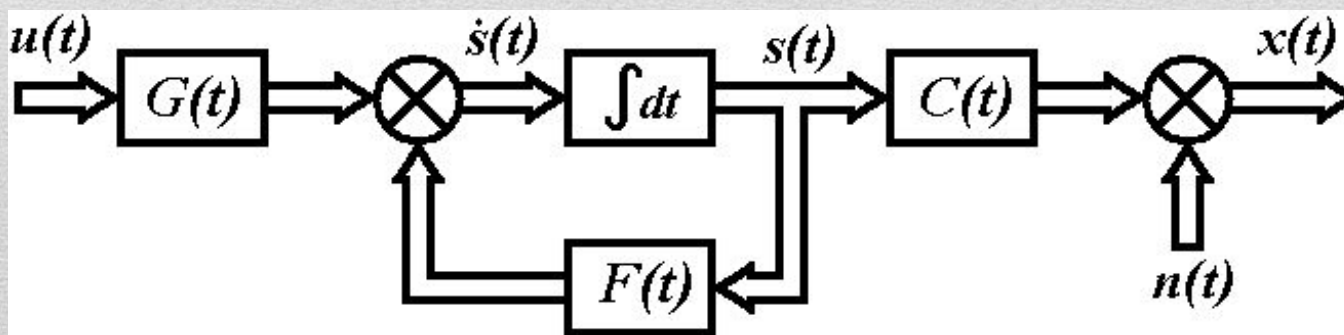
$$x(t) = C(t)s(t) + n(t) \quad (4)$$

Где $n(t)$ - белый шум, спектральная плотность которого равна $R(t)$ (шум измерения);

$C(t)$ - заданный коэффициент.

Также величины $n(t)$ и $R(t)$ могут быть вектором и матрицей соответственно.

Уравнение (4) называют уравнением наблюдения.



2. Уравнение фильтра Калмана.

Получить уравнение фильтра Калмана можно из уравнения Винера-Хопфа в векторной форме. Опуская громоздкие выкладки, запишем это уравнение.

$$\frac{ds_*(t)}{dt} = F(t)s_*(t) + K(t)[x(t) - C(t) \cdot s_*(t)] \quad (5)$$

Здесь $s_*(t)$ - оптимальная оценка полезного сигнала, $K(t)$ - коэффициент передачи (усиления) фильтра.

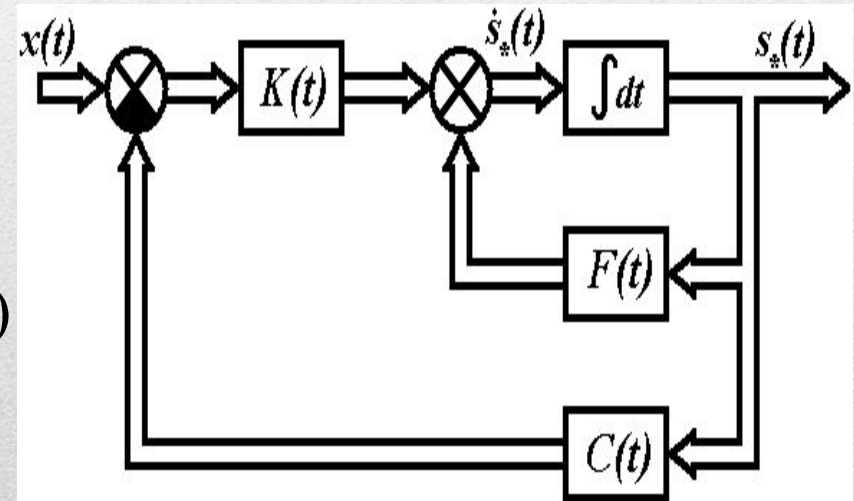
Коэффициента усиления $K(t)$
фильтра

$$K = \varepsilon \cdot C^T \cdot R^{-1}$$

$$\left. \frac{d\varepsilon}{dt} = F\varepsilon + \varepsilon F - \varepsilon C^T R^{-1} C \varepsilon + G Q G^T \right\} (6)$$

В этих уравнениях ε - матрица ошибок:

$$\varepsilon = M \left[\{s(t) - s_*(t)\} \{s(t) - s_*(t)\}^T \right]$$



3. Пример построения фильтра Калмана.

На вход фильтра поступает напряжение $u(t)$ в виде белого шума, спектральная плотность мощности которого постоянна и равна Q . С учетом этого, считая выходным сигналом напряжение на конденсаторе, имеем

$$\frac{ds(t)}{dt} = \frac{1}{T}u(t) - \frac{1}{T}s(t) \quad (7)$$

где $T=CR$ - постоянная времени цепи.

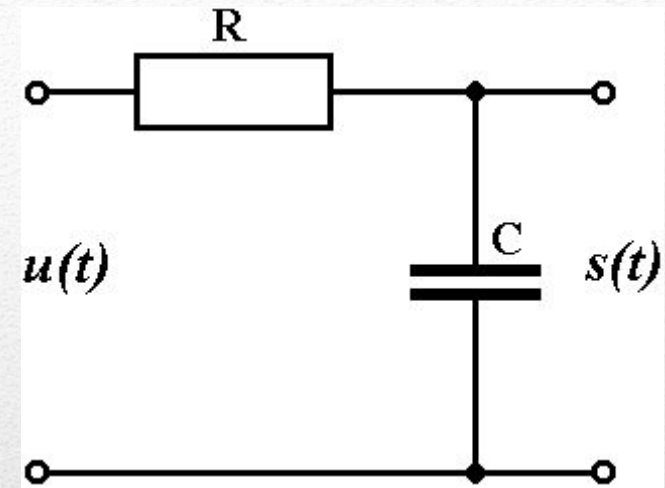
Сравнивая выражения (7) и (1), делаем вывод, что

$$F = -\frac{1}{T} \quad G = \frac{1}{T}$$

Полагая в выражении (4) $C=1$, запишем уравнение наблюдения

$$x(t) = s(t) + n(t) \quad (8)$$

где $n(t)$ - белый шум, спектральная плотность мощности которого также постоянна и равна R .



Уравнение фильтрации при этом будет выглядеть следующим образом:

$$\frac{ds_*(t)}{dt} = -\frac{1}{T}s_*(t) + K(t)[x(t) - s_*(t)]$$

где $K(t) = \frac{\varepsilon}{R}$

Дисперсионное уравнение приведет к виду

$$\frac{d\varepsilon(t)}{dt} = -\frac{2}{T}\varepsilon(t) - \frac{1}{R}\varepsilon^2(t) + \frac{Q}{T^2}$$

Это нелинейное дифференциальное уравнение, которое может быть решено с использованием современных вычислительных средств.

