

EKF / 卡尔曼滤波

```
[mode] = "copter" ].
```

```
EKF[mode] EKF([mode]) , [mode] (mode GPS  
[mode]) , mode "copter".
```

```
[/ ]
```

```
[mode] = "copter".
```

```
EKF[mode] EKF([mode]) , [mode] (mode GPS  
[mode]).
```

```
[mode] , [mode] EKF[mode] D [mode] DCM[mode] , [mode] .  
[mode] , [mode] EKF[mode] QuadPlanes, [mode] VTOL[mode]  
(QLOITER, QRTL[mode] , QLAND, QAUTOTUNE[mode] VTOL AUTO). [mode] QSTABILIZE, Q[mode] QACRO  
[mode] , [mode] .
```

```
[/ ]
```

```
[mode] = "rover".
```

```
EKF[mode] EKF([mode]) , [mode] (mode GPS  
[mode]) , [mode] .
```

```
[/ ]
```

```
[site wiki="su "] (mode (mode)).
```

```
EKF[mode] EKF([mode]) , [mode] (  
[mode]) , mode "copter".
```

```
[/ ]
```



?

```
[mode] , [mode] EKF[mode] "mode" **FS EKF THRESH[mode] , EKF[mode] . ** 1  
[mode]
```

在 "init" 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。

EKFInit() 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。

在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。

在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。

在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。

在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。



在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。

?

- 在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。
- "EKF" 函数, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。
- 在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。

在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。

- 在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。
- 在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。
- 在 init 函数中, 调用 EKFInit() 函数, 初始化 EKF 滤波器。

send(0,"0"),send(2,"2")send(3,"3"),send(STABILILIZE),send(EKF
send).

send(EKFsend,**AltHold**send(send))send.

[/]

[=" "].

- send
- send VTOL (QLOITER,QRTL,QLAND,QAUTOTUNE),send
QQHOVER**send,send,send.

send(FS EKF send)Plane,send EKF,
send,send QHOVER/QSTABILILE,send.

[/]

[="rover"].

- send (send ,Acro,send ,hold)send,send ,
send (Auto, Guidedsend ,RTL, SmartRTL, Loiter, Follow, Dock,
Circle),send.
- send,**FSsend send "1",send**Hold**
send. send "0"send,"2"
send.

send(EKFsend,send send (send))send**send**send.

[/]

[site wiki="su"] (()).

- send (send ,Acro,AltHold)send,send ,
send (PosHold, Guided, Auto),send.
- send (send PosHold,Guided,Auto)send,**FS EKF ACTION**send. send " 0 ",
send " 1" send GCS send " 2" send send

send,
send
send

[/]

send

##FS EKF THRESH # # #FS EKF THRESH # #FS EKF THRESH # #FS EKF THRESH # #FS EKF THRESH # ** ,

- **FS EKF THRESH ** = 0 EKF

[="copter"].

- **FS EKF THRESH ** 0.8 1.0 , EKF
, GPS , LAND
, .
- **FS EKF THRESH ** 0.6 , EKF
,EKF

[/]

[=" "].

- **FS EKF ** 0. 0.8 1.0 , EKF
, GPS , QHOVER
QLAD .
- **FS EKF THRESH ** 0.6 , EKF
, VTOL ,EKF

[/]

[="rover"].

- **FS EKF THRESH ** 0.8 1.0 , EKF
, , HOLD ,
- **FS EKF THRESH ** 0.6 , EKF
EKF ,

[/]

[site wiki="su"] (()).

- **FS EKF THRESH** 0.8 1.0, EKF
, ,
.
- **F **FS EKF THRESH ** 0.6 , EKF
EKF

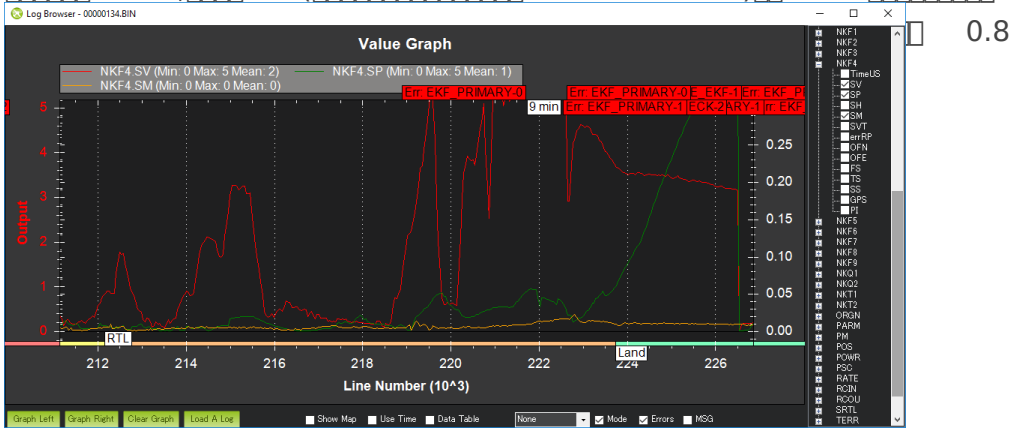
[/]

[="copter"].

--	--	--	--	--

■

, () GPS



[/]

```
[ ] = "copter,plane,rover".
```

EKF

--	--	--	--	--	--

```
**EKF□ **□□□□□□□□ :
```

- ```

1. [16 bytes], [4 bytes] IMU [8 bytes]
2. [16 bytes] : **EK3 POPS I GATE** [8 bytes] [2 bytes], [2 bytes]
 EK3 VEL I GATE [4 bytes]
3. [2 bytes] GPS [8 bytes] ([4 bytes] Alfredo7 [2 bytes]), [2 bytes] EKF [4 bytes]
 [16 bytes]
4. **EK3 GLITCH RAD ([2 bytes]).** [8 bytes] [16 bytes] [2 bytes]
 GPS [8 bytes] GPS [4 bytes]. [4 bytes], [8 bytes] GPS [2 bytes] [2 bytes],
 [4 bytes] IMU [4 bytes] GPS [8 bytes] [8 bytes] GPS [4 bytes] [2 bytes]
 **EK3 GLITCH RAD, [2 bytes] ** [8 bytes] 0 [8 bytes], [8 bytes] **EK3
 VEL I GATE** [2 bytes] **EK3 POS I GATE** [4 bytes] [8 bytes] GPS [4 bytes] [4 bytes] EKF
 [8 bytes] GPS [4 bytes] [4 bytes] **EK3 GLITCH RAD [4 bytes] " [2 bytes] " [4 bytes] " [2 bytes] " [4 bytes]
 EK3 VEL I GATE [2 bytes] **EK3 POS I GATE** [4 bytes],
 [32 bytes]
 [16 bytes], [8 bytes] 300

```

[/[] ]

[##### ="copter"[] ].



<https://youtu.be/zjbephAEFWQ> [] date=[####] ([])[] .

“

:

100%

[/[] ]

[copywiki [] ="copter,plane,rover,su[] "]

[] *ArduPilot Copter*[] *EKF Failsafe*[] · [\[\]](#) · CC BY-SA 3.0

- [] #2
- Admin []

2026-10-09 14:36:09 UTC
- Admin []

2026-10-10 01:44:48 UTC