

## Využitie konkrétnych hodnôt šumu podľa simsparku

Podľa konkrétnych hodnôt šumu, ktoré sa našli v simsparku došlo k úprave matice R (matica pozorovaného šumu), čo prinieslo zlepšenie pre náš implementovaný Kalman filter.

```
R = new Array2DRowRealMatrix(new double[][] {  
    { 0.0965, 0, 0, 0 },  
    { 0, 0.0965, 0, 0 },  
    { 0, 0, 0.1480, 0 },  
    { 0, 0, 0, 0.1480 }  
});
```

Figure 1: Matica R s konkrétnymi hodnotami šumu