cf\_change\_frame\_filter: 过滤变化帧 默认 TRUE

cf\_startTime:运算起始时间，默认两周前

cf\_endTime:运算终止时间，默认当前时间

cf\_mChangeVal:相同稳态允许差异，默认20

cf\_validCnt:基准值跟踪有效次数：默认 5

运算时间范围：cf\_startTime 到 cf\_endTime

M\_chang(m0,m1):两磁场值的差异

(Sqrt( Pow(m0.x-m1.x,2)+Pow(m0.y-m1.y,2)+Pow(m0.z-m1.z,2)))

Y

PMD\_ID

将运算时间范围内的

地磁心跳记录

存放到列表vct\_record

cf\_change\_frame\_filter== TRUE

将运算时间范围内的

地磁心跳&变化记录

存放到列表vct\_record

分析vct\_record，查找稳态变化记录存到列表vct\_change

找出vct\_change中出现次数最多的稳态，设为基准值

基准值出现次数 > cf\_validCnt

将vct\_chang中与基准值为同一稳态的稳态值取出求平均，平滑误差

输出平滑误差后的基准值

找不到基准值

N

Y

N

vct\_record

i = 0

m\_pre = vct\_record.get(0)

vct\_change.add(m\_pre)

M\_change(m\_pre,vct\_record.get(i))> cf\_mChangeVal

vct\_change.add(m\_pre,vct\_record.get(i))

m\_pre = ct\_record.get(i)

i++

i < vct\_record.size()

输出vct\_change

Y

N

Y

N

vct\_change

i=0

j=0

m\_base = vct\_change.get(0)

m\_base\_cnt = 0

M\_change(vct\_record.get(j),vct\_record.get(i)) < cf\_mChangeVal

cnt = 0

cnt++

i < vct\_change.size()

j++

cnt > m\_base\_cnt

m\_base = vct\_change(j)

m\_base\_cnt = cnt

j< vct\_change.size()

输出m\_base,m\_base\_cnt

i++

N

N

N

Y

Y

Y

N

Y

vct\_change,m\_base

i=0, cnt = 0

x\_total = 0

Y\_total = 0

Z\_total = 0

M\_change(m\_base,vct\_record.get(i)) < cf\_mChangeVal

x\_total += vct\_record.get(i).x

Y\_total += vct\_record.get(i).y

Z\_total += vct\_record.get(i).z

cnt++

i < vct\_record.size()

i++

m\_base.x = x\_total/cnt

m\_base.y = y\_total\_y/cnt

m\_base.z = z\_total\_z/cnt

输出m\_base

Y

Y

N

N