Στον φάκελο experiments υπάρχουν τα πειράματα που κάναμε. Κάθε φάκελος αντιστοιχεί και σε διαφορετικό πείραμα/διάταξη. Για παράδειγμα ο φάκελος "Two Banners Back 2 Back" αντιστοιχεί στο πείραμα όπου τα δύο μπάνερς τοποθετήθηκαν το ένα πίσω από το άλλο. Ανοίγοντας ένα τέτοιο φάκελο πειράματος βρίσκουμε άλλους φακέλους (έναν, δύο ή τρεις αναλόγως το πείραμα) που έχουν να κάνουν με την πορεία του ρομπότ.

Αυτοί είναι οι straight path, v path και s path (ευθεία, τύπου "V" (μία στροφή) και "zig-zag" αντίστοιχα).

Κάθε τέτοιος φάκελος αποτελείται από τέσσερις ή δύο φακέλους (μόνο στο Single Banner Horizontal έχουμε δύο) που έχουν να κάνουν με τις κεραίες που χρησιμοποιήθηκαν, π χ ο φάκελος Antenna\_1 έχει τις μετρήσεις που έλαβε η πρώτη κεράια. Οι μετρήσεις αυτές έχουν χωριστεί σε αρχεία txt για κάθε tag οπου κάθε αρχείο έχει τίτλο το EPC code κάθε tag (κωδικός που τα χαρακτηρίζει το κάθε tag μοναδικά) και περιέχει τις μετρήσεις για αυτό το tag.

Ο φάκελος measurements έχει τις original μετρήσεις, ενώ o unwrapped\_measurements τις επεξεργασμένες (unwrapped).

Κάθε γραμμή των txt αρχείων αναπαριστά μία μέτρηση.

#######################################################

Η δομή των txt αρχείων στον measurements φάκελο είναι η εξής:

χρονική στιγμή που πάρθηκε η μετρηση (seconds), νούμερο κεραίας, φάση του σήματος, ισχύς του σήματος, x' συν/νη της κεραίας εκείνη τη χρονική στιγμή (cm), y' συν/νη της κεραίας (cm), z' συν/νη της κεραίας (cm), προσανατολισμός της κεραίας

#######################################################

Η δομή των txt αρχείων στον unwrapped\_measurements φάκελο είναι η εξής:

χρονική στιγμή που πάρθηκε η μετρηση (second), x' συν/νη της κεραίας εκείνη τη χρονική στιγμή (cm) στο χάρτη του ρομπότ, y' συν/νη της κεραίας (cm), z' συν/νη της κεραίας (cm), ισχύς του σήματος, φάση του σήματος, unwrapped φάση

#######################################################

Επίσης σε κάθε φάκελο υπάρχει και ένα excel με όνομα "Transformed\_Coordinates" που αφορά τις πραγματικές θέσεις των tag. Αυτό περιέχει πληροφορίες για τα tags που χρησιμοποιήθηκαν στο συγκεκριμένο πείραμα. Το χρησιμοποιούμε κυρίως για να συγκρίνουμε στο τέλος τις θέσεις που εκτιμήσαμε από κάποια μέθοδο με τις πραγματικές τους θέσεις.

Η δομή του είναι:

κωδικός EPC , ένας αύξων αριθμός (για μας), x' συν/νη σε μέτρα, y' συν/νη, z' συν/νη, προσανατολισμός (με ποια κλίση κολλήθηκαν στο banner - δεν μας απασχολεί προς το παρόν)

Στο φάκελο maps υπάρχουν οι χάρτες που κατασκεύασε το ρομπότ για κάθε ένα από τα πειράματα.