

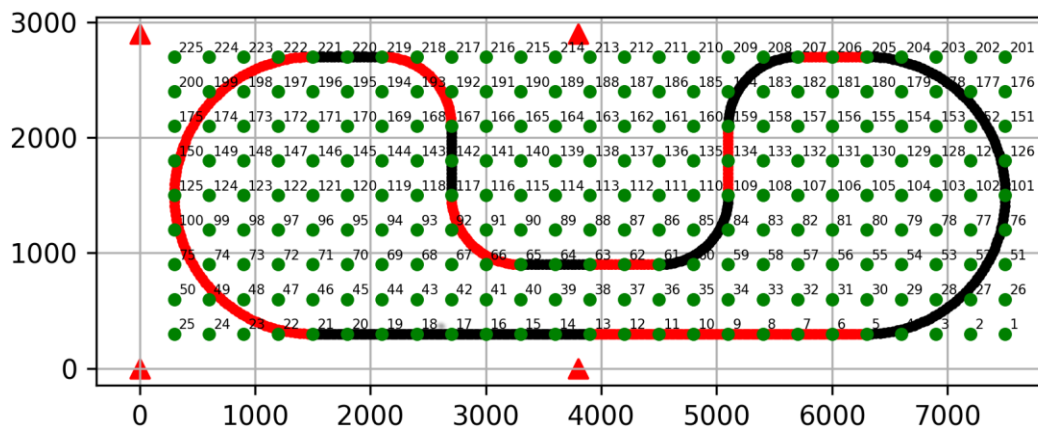
Badania nad poprawą lokalizacji UWB przy pomocy sieci neuronowych

W katalogach F10 i F8 znajdują wyniki pomiarów, zarówno statycznych jak i dynamicznych. Schemat nazewnictwa jest następujący:

f[<numer_sali>]_[<rodzaj_pomiarów>]_[<numer_porządkowy>][<kierunek>]

gdzie:

- numer sali to liczba 8 lub 10 (badania robione pod salą F8 lub aulą F10)
- rodzaj pomiarów to: stat (statyczne), random (losowy tor do weryfikacji jakości nauki), brak (wtedy wpis dotyczy pomiarów dynamicznych – okrążeń)
- numer porządkowy kolejnego pomiaru, w przypadku pomiarów statycznych, identyfikuje miejsce pomiaru zgodnie z poniższym rysunkiem, w pozostałych przypadkach jest tylko liczbą porządkową.



- kierunek : p – przeciwieństwo do ruchu wskazówek zegara, z – zgodnie z ruchem wskazówek zegara

Przykładowo:

f8_1p – pierwsze okrążenie robota jadącego przeciwieństwo do ruchu wskazówek zegara pod salą F8

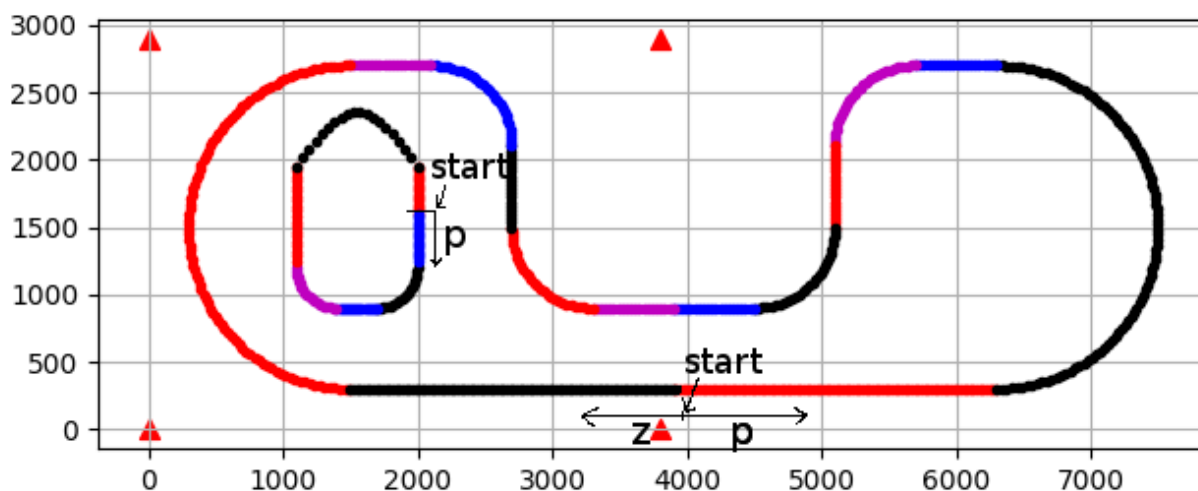
f10_stat_110 – pomiar statyczny w punkcie 110 (patrz obrazek powyżej) pod aulą F10

f8_random_1p – pierwsze okrążenie robota jadącego przeciwieństwo do ruchu wskazówek zegara pod salą F8

W katalogu wykresy znajdują się dystrybuanty z pomiarów dynamicznych, na których można sprawdzić jakość surowej lokalizacji (katalog CDFs). Nazewnictwo wykresów jest takie samo jak plików, których one dotyczą. Ponadto folder zawiera dwa pliki GIF przedstawiające dopasowanie

punktów statycznych do ich rzeczywistych współrzędnych oraz rzeczywisty wygląd toru, małego toru *random* i obrazek z rozkładem rzeczywistych współrzędnych punktów statycznych.

Uwagi:



Każdy z plików *xlsx* w katalogu F8 i F10 ma na końcu dodaną trasę referencyjną w kolumnach **reference__x** i **reference__y**.