МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ

Національний аерокосмічний університет ім. М.Є. Жуковського "Харківський авіаційний інститут"

Кафедра комп'ютерних систем, мереж і кібербезпеки

Лабораторна робота № 3

з дисципліни "Обробка даних засобами Python"

Дослідження можливостей бібліотеки Pandas

Виконав студ	цент <u>гр</u>	<u>. 555iM Литви</u>	<u>нов.О.</u>	<u>A</u>
(підпис, дата)		_		
Перевірив _	к.т.н	зав.кафедри	каф.	301
	(наукові	науковий ступінь, вчене звання, посада)		
(підпис, дата)			<u>гачов.]</u>	К.Ю

Мета: сформувати у здобувачів компетенції використання засобів бібліотеки Pandas для вирішення прикладних завдань

Завдання на лабораторну роботу

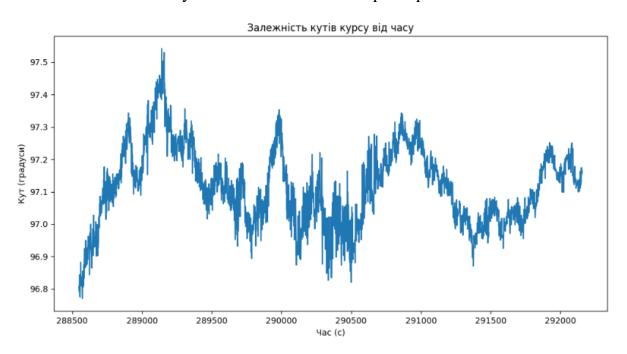
В рамках проведення лабораторної роботи необхідно обробити набір даних вимірювань 2-антеного GPS-приймача, побудувати графічні залежності вимірювальних параметрів та оцінити статистичні характеристики вимірювань.

- За даними отриманого файлу формату Novatel DualGPS необхідно побудувати графічні залежності кутів курсу(head(t) (стовпчик даних № 13)) та куту крену (pitch(t) стовпчик № 14) від часу вимірювань, час знаходиться у 7 стовпчику та вимірюється у секундах, а кути у градусах.
- 2. Необхідно додати графічні залежності для усереднених даних вказаних кутів із шагом 10 с, та 20 с від часу вимірювань
- Отримати статистичні характеристики (середнє значення, середньо квадратичне відхилення та максимальне відхилення від середнього значення)
 Варіант 6:

```
print figure (averaged time 20 step, averaged heading 20 step,
    print figure (averaged time 20 step, averaged pitch 20 step,
    std pitch = np.std(pitch)
    max dev heading = np.max(np.abs(heading - mean heading))
    max dev pitch = np.max(np.abs(pitch - mean pitch))
   print(f'Середньоквадратичне відхилення куту курсу: {std heading}
   print(f'Середньоквадратичне відхилення куту крену: {std pitch} градуси')
    print(f'Maксимальне відхилення куту крену: {max dev pitch} градуси')
def averaged with step(step):
    averaged time step = np.arange(min(time), max(time), step)
    averaged heading step = [np.mean(heading[(time >= t) & (time < t +</pre>
step)]) for t in averaged time step]
   averaged pitch step = [np.mean(pitch[(time >= t) & (time < t + step)])</pre>
for t in averaged time step]
    return averaged time step, averaged heading step, averaged pitch step
   plt.xlabel('Час (c)')
plt.ylabel('Кут (градуси)')
    plt.title(string)
    plt.show()
    figures()
   statistical characteristics()
```

Середнє значення куту курсу: 97.11364867085796 градуси
Середнє значення куту крену: -0.12822110062457723 градуси
Середньоквадратичне відхилення куту курсу: 0.1232174735737523 градуси
Середньоквадратичне відхилення куту крену: 0.18688379992811197 градуси
Максимальне відхилення куту курсу: 0.42816804014204024 градуси
Максимальне відхилення куту крену: 0.6253494563754227 градуси

Рисунок 1 – Статистичні характеристики



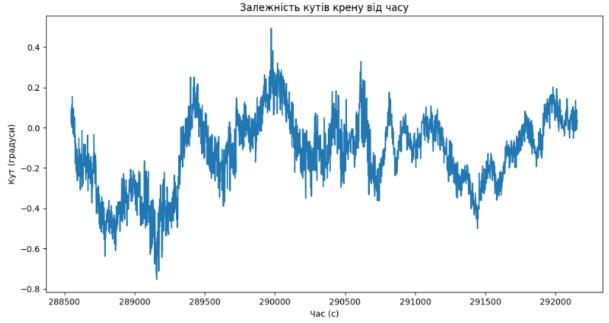


Рисунок 2 – Залежність кутів(яких саме, від чого саме, підписано над графіками)

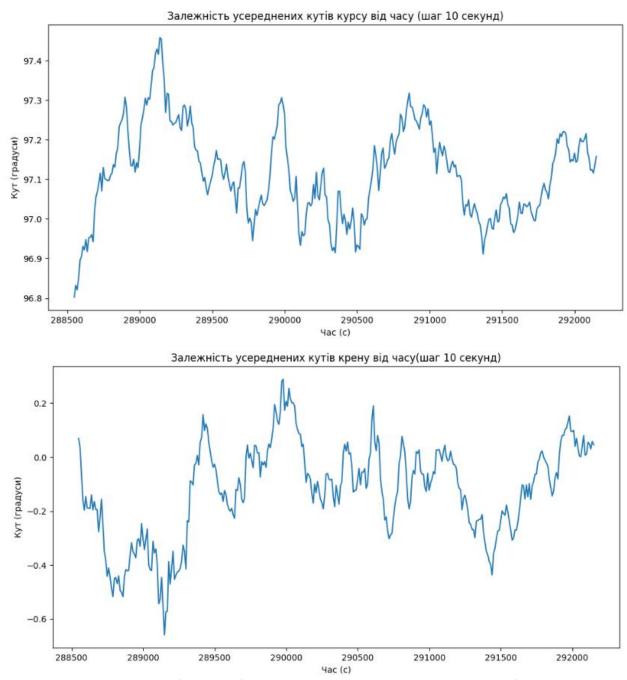
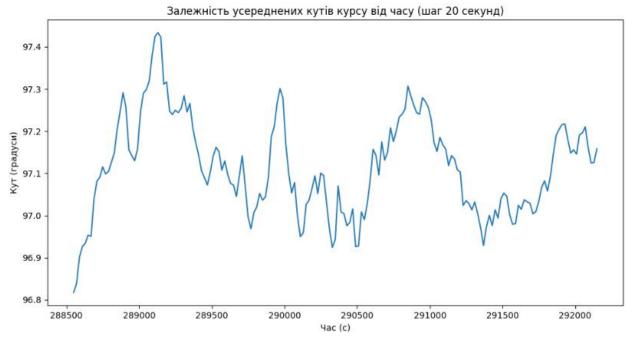


Рисунок 3 – Залежність кутів з кроком 10 секунд(яких саме, від чого саме, підписано над графіками)



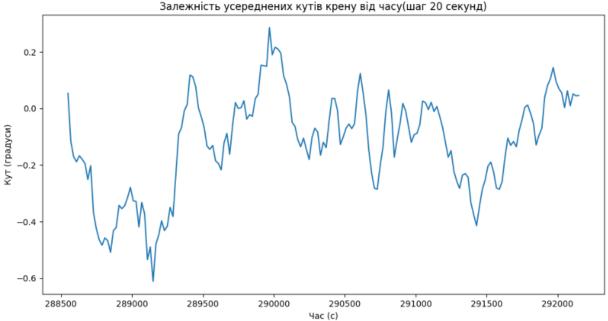


Рисунок 4 - Залежність кутів з кроком 20 секунд(яких саме, від чого саме, підписано над графіками)

Висновок:

Pandas, використовують для аналізу та маніпулювання даними. Для її роботи користувач надає DataFrame в випадку цієї роботи це NMEA. Для роботи було задіяно читання з файлу «pd.read_csv('file.csv')» та можливість витягування даних з конкретних стовбців time = data['time'].

Для підрахунків використовувалася питру, а точніше:

- np.mean використовується для обчислення середнього значення з набору числових даних;
- np.std використовується для обчислення середньо-квадратичного відхилення з набору даних;
- np.abs використовується для обчислення абсолютних відхилень між кожним значенням в масиві та середнім значенням;

- np.max — використовується для знаходження максимального значення з набору даних.

Для виводу графіків matplotlib.pyplot.