- Алгоритм обнаружения объектов

\* краткое описание моего алгоритма

\* определение порога вхождения и других параметров

= все поля сенсоров

\* пошаговое описание с рисунками как в патенте

= должен быть один рисунок и дальше описание по шагам

= блок-схема алгоритма

- Алгоритма скользящего окна

ПОКАЗАТЬ ПОРОГ ВХОЖДЕНИЯ

Основной принцип работы алгоритма заключается в обнаружении и создании группы вокруг объекта, добавление датчиков в существующую группу, и поиск вершины путем выбора тройки датчиков с наименьшей суммой и определения центра этой тройки. Также алгоритм включает в себя отключение от группы на основе обнаружения другого объекта, корректировку принадлежности датчиков к группам путем проверки экстремумов, и отключение датчиков при прохождении объектов.

Блок-схема алгоритма представлена на рисунке n.

Рисунок n – Блок-схема алгоритма

Изначально все датчики выключены, что означает, что они не могут генерировать счет. Каждый датчик имеет отдельные поля.

* value – текущее значение;
* deltaY – описание;
* center – логическое значение, которое определяет является ли данный датчик центром тройки;
* listhen – логическое значение, которое отображает включен ли датчик;
* isFindTop – логическое выражение, которое определяет найдена ли вершина;
* isEggOne - – логическое выражение, которое определяет был ли у датчиков переход на другой объект;
* iterEggCol – количество показаний данной группы;
* idGroup – отображает номер группы;

Ниже приводится краткое пошаговое описание алгоритма в отношении показаний карты вершин, показанных на рисунке N.

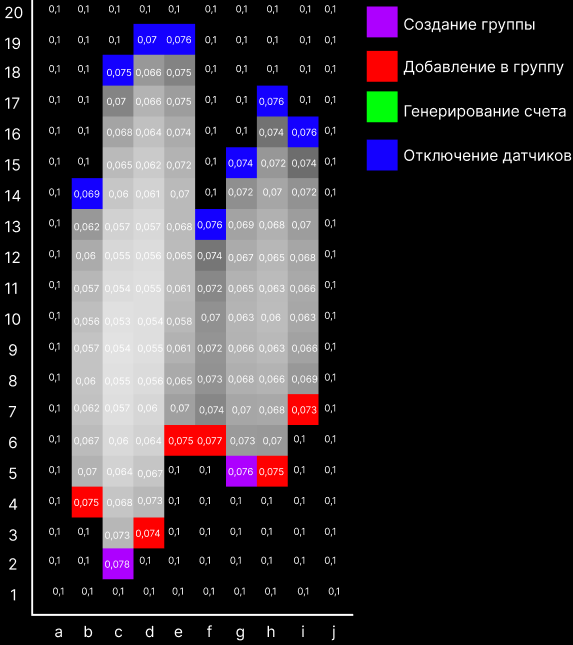


Рисунок N - Показания карты вершин.

Рисунок N представляет собой репрезентативный массив значений сигналов.

ПОШАГОВОЕ ОПИСАНИЕ КАК В ПАТЕНТЕ

Показание 1.