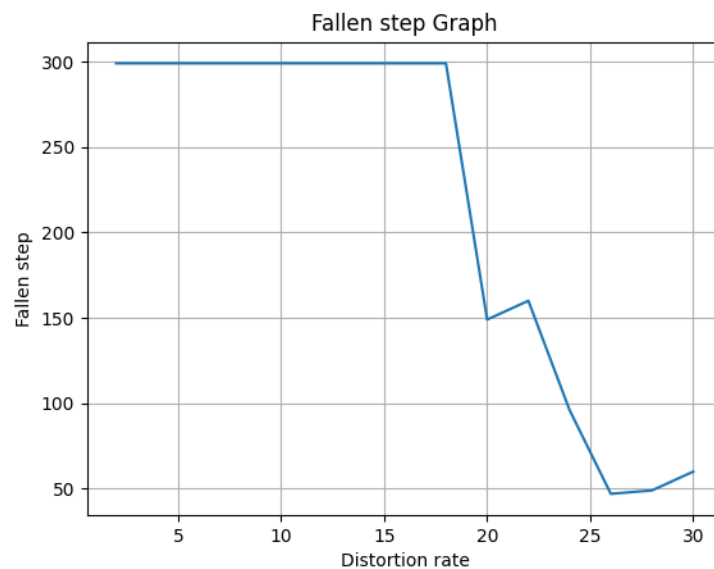
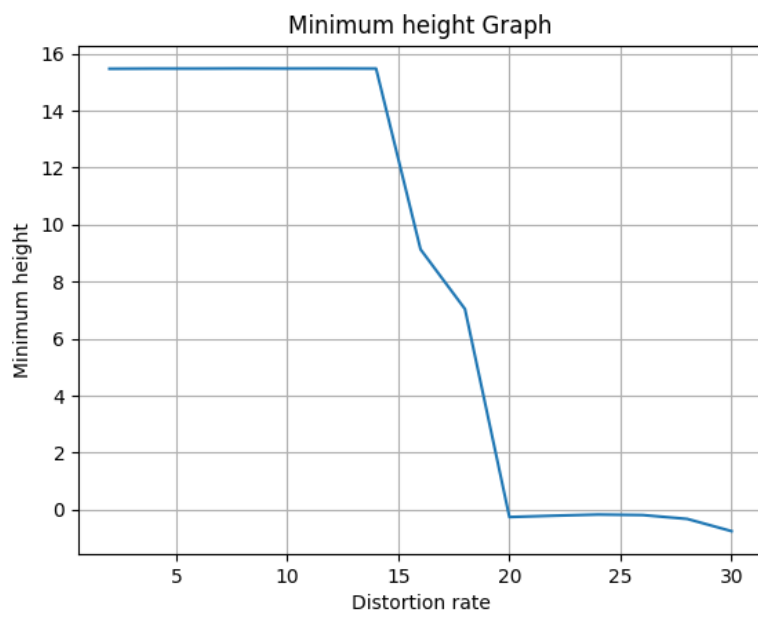


1. 가우시안 노이즈를 사용하여 왜곡 모듈 개발
 - 실험을 통해 min-max값 수정 (가속도의 경우 각 요소당 10m/s^2 으로 설정, 각속도의 경우 실험 결과 속도에 제한이 없어서 기존에 사용하던 3.14라디안/s 로 설정)
 - 왜곡에 비례하게 표준편차(SIGMA)을 설정 (왜곡수치 10%당 표준편차 1로 환산)
 - 예를들어 각속도에 10%의 왜곡을 준다면 표준편차 0.314로 환산해 BIAS로 현재 값에 더하는 식으로 설정.
2. 기존에 만든 rulebase, position, velocity 모델에 10%의 왜곡을 주었을 때 모습 촬영(미팅 자료에 저장)
3. 시작 위치와 목적지까지의 거리를 15로 늘려 다시 학습 진행 중
4. rulebase에서 위에서 만든 왜곡 모듈을 사용해 왜곡이 어느정도 일 때 추락하는지 확인





즉 0.2에서 떨어짐.