Cơ sở lý thuyết

MPU6050, Hi229

Acc, Gyro, Mag (các loại cảm biến: Gia tốc, con quay hồi chuyển, từ kế)

Convert Local 🡪 Global

Acc (3x1)

Quaternion (x, y, z + i) (4x1)

Euler (yaw, pitch, roll) (3x1)

Thực hiện

Input neural network Transpose model:

* Acc (3x1)
* Rotation (3x3)

Thực hiện

Cơ sở lý thuyết

LSTM neural network