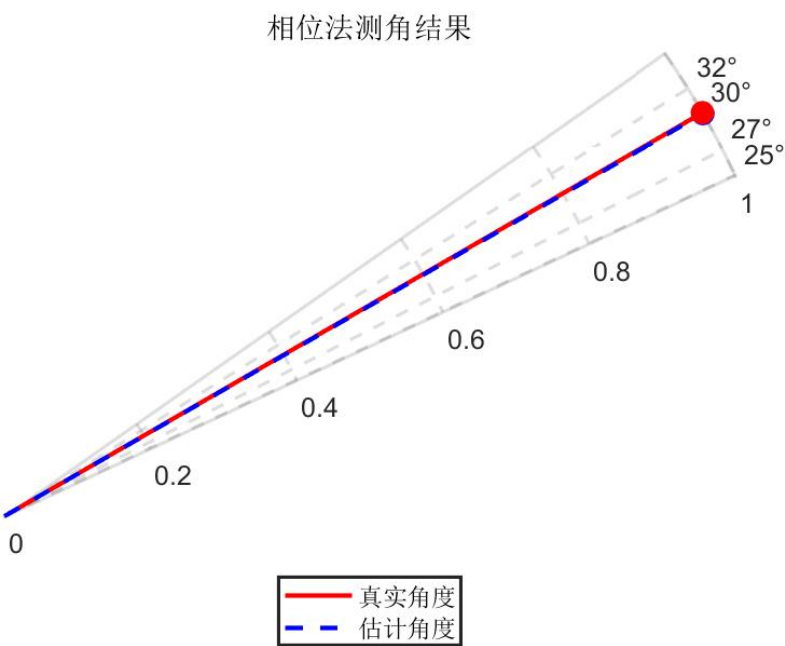
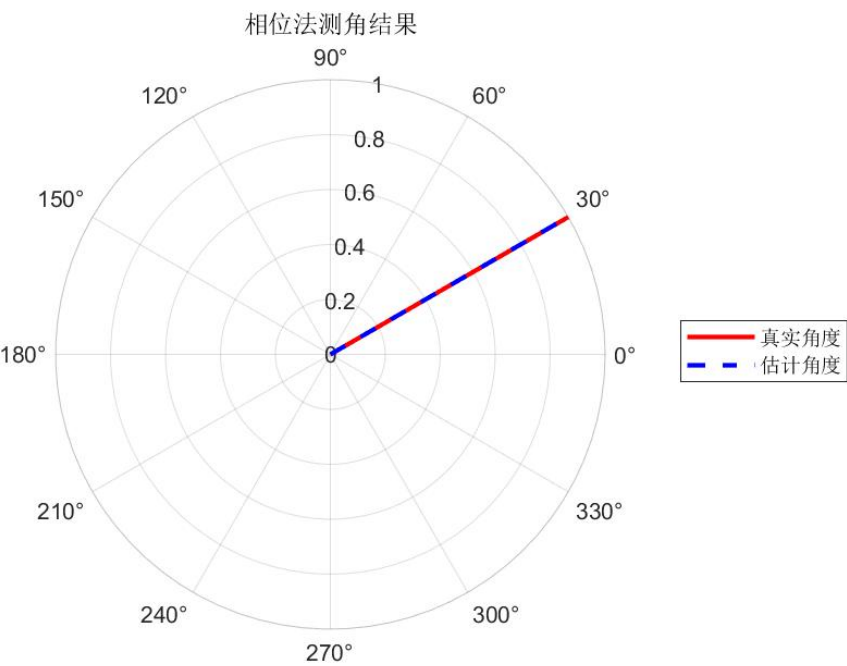


一. 雷达测角

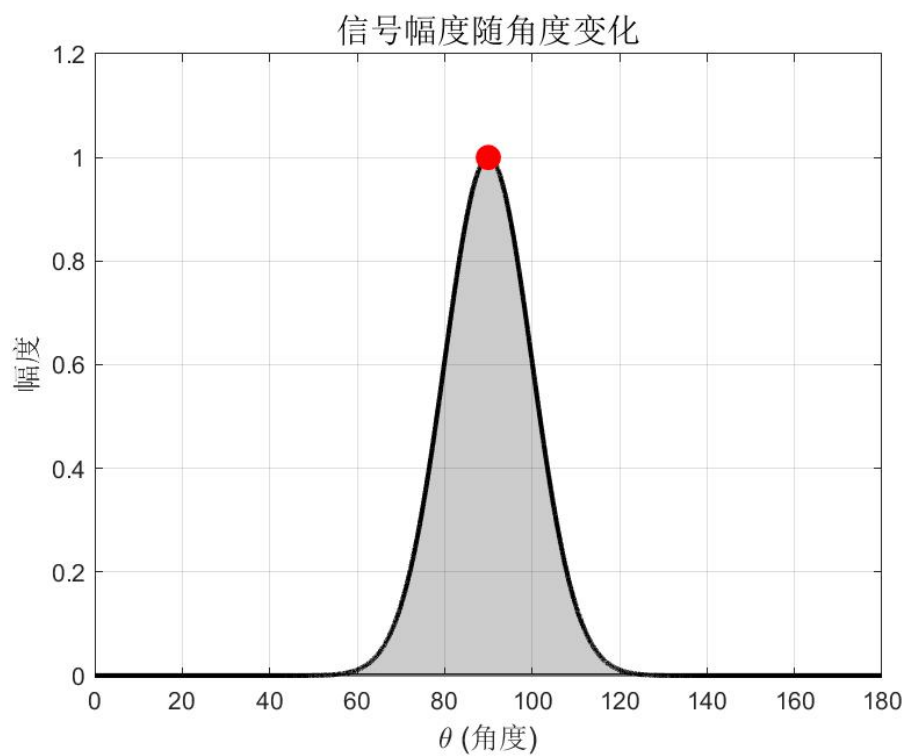
1. 相位法测角(相位法)



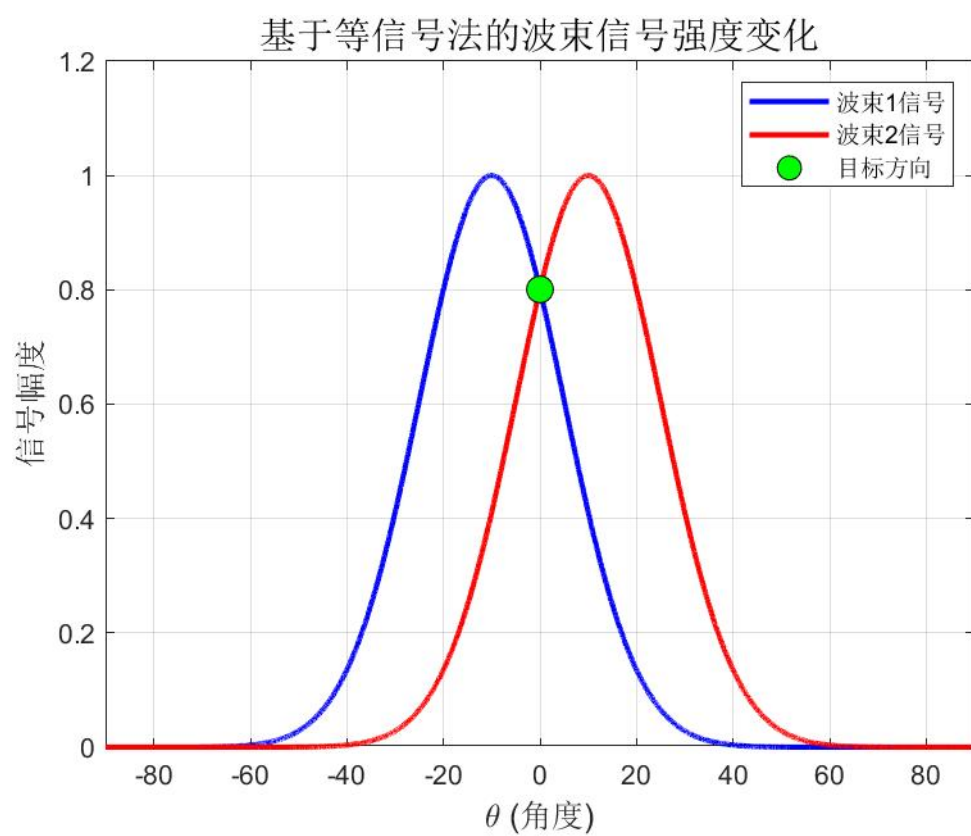
真实角度：30.00 度  
测量到的相位差：52.30 弧度  
估计角度：29.96 度

2. 振幅法

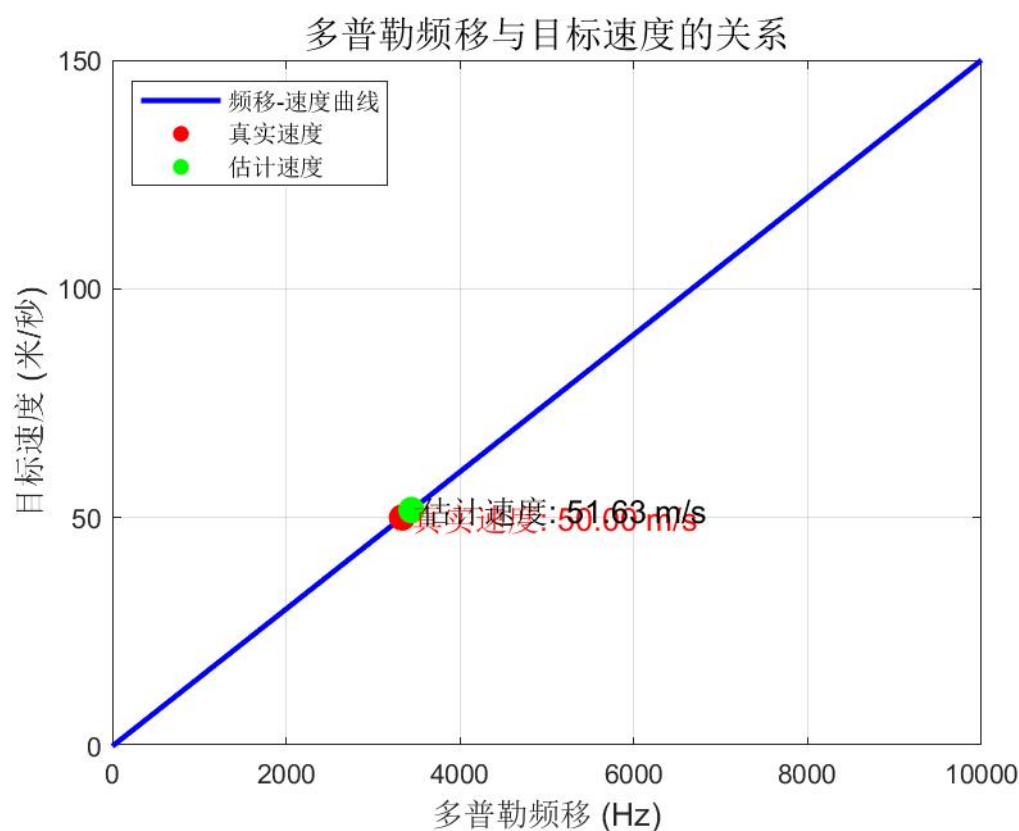
2.1 最大信号法 2



## 2.2 等信号法



### 3. 雷达测速



目标的真实速度: 50.00 米/秒  
测量到的多普勒频移: 3442.02 Hz  
估计的目标速度: 51.63 米/秒

## 二. 深度学习

1. 学习了深度学习的 RNN,FNN,CNN 的内容, chatgpt 生成了一些简单的程序, 学习整体程序的框架。

## 三. 其他

1. 复习了信号与系统的内容。