

程式更新

更新內容：

- 修正程式卡住問題
- 修正各狀態的判斷閾值

修正程式卡住問題：

- 問題：程式最初選擇點雲的條件較高，導致當距離過遠以及身體動作較小的情況下生成出的點雲會被判定為雜訊濾除，造成程式看似卡住的情況。
- 解決方法：放寬點雲塞選條件。

修正各狀態的判斷閾值：

- 問題：輸出結果與當下姿態不符。
- 解決方法：觀察回報的數據並調整相關閾值。

測量建議

- 由於算法都是基於雷達的原始輸出點雲做處理，在測試任何姿態時建議在雷達偵測範圍內始終保持身體小幅度擺動，才能在量測過程中不斷有點雲可以加入運算。
- 跌倒的部分由於有使用到 Z 軸的輸出，建議跌倒時須與實際狀況相似，要有一定的下降速度。
- 進行臥姿與跌倒判斷時的小幅度擺動盡量在水平軸，避免生成高度過高的點雲造成誤判。
- 量測時的傾斜角可以靠近約 15 度，以防在地面時的動作無法被雷達偵測到。