1미터 이상의 거리에서 각 신칠레이터의 이미는 불분명해짐

결국, 산란층 1개, 흡수층 1개로 구성된 콤프턴 카메라로 됨

마이크로 시간 당 측정이 가능하기 때문에 구분은 가능함

동시 측정은 불가능하다고 보고

산란각을 아웃풋으로 고정하고 2차원에서는 2갈래의 불확실성

나중에 3차원으로 가면 원뿔

지금은 그리드 맵으로 판단하여 계산량을 줄일까?

bearing only 경우,

조건1

얻어지는 각도는 2개

조건2

일단 단일 선원에 대해 고려

선원의 세기 설정

거리에 따른 초당 입사 갯수 정하고 (1000개 이상 받아지면 다음 스텝으로 이동)

관측 모델은 각 랜드마크의 거리에 따라 초당 입력되는 감마선이 입력.

이 입력 감마선의 선속을 세서, 1000이 넘을 때까지 이동 불가

출력 값으로 소비된 시간, 그리고 선원의 각도가 나온다

근데 만약, 두개가 겹쳐서 보이면, 흠… 이게 포인트인데

이동 멈춤 이동 멈춤… 반복

속도와 회전

흠..

time – t\_max

이동 3초간 이동 측정 다시 3초간 이동 측정