论文架构

一、综述、背景

二、激光干涉仪的原理

2.1激光干涉仪的原理

2.2 激光干涉仪的环境误差及其成因

一些容易忘记，但可以写进论文的点：

1、硬件除法的四舍五入如何做的：+2的n-1次方后移位。将粒子群算法硬化的过程中，但是model四舍五入的时候需要判断，如果是正数加的是2的n-1次方，但是如果是负数的话则是减去2的n-1次方（因为负数是补码形式，加上等于减去，所以model需要减去才会和rtl行为一致）。）

2、算法硬化过程中，model搭建时为了方便处理，有些地方专成字符串操作（因为matlab不太好处理二进制数据）。

3、在求平均的过程中，补码求平均跟原码不太一样

4、可以比较相同种群大小情况下，随着迭代次数N的增加，硬件运行时间和软件运行时间的比，可以画一条曲线（理论上N越大，硬件加速的效果越明显）

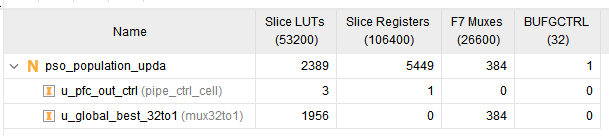
5、种群大小需要至少大于一定规模，否则在计算适应度的时候容易因为量化误差而使得适应度计算误差过大。可以画一条曲线，种群大小n对适应度计算误差的影响（这个误差是指的硬件模型输出与硬化后算法模型的误差）

6、可以有一小节列举一下不同的适应度计算函数对训练效果的影响，（画个图）；以及不同的目标函数形式对补偿效果的影响（画个图）

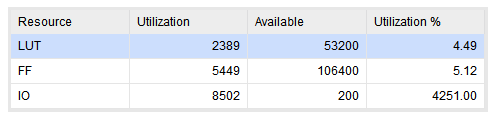
资源

Pso\_population\_upda资源：

各模块资源

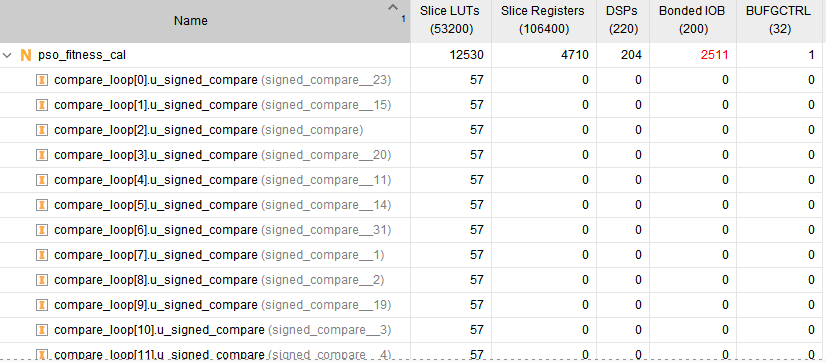


总体

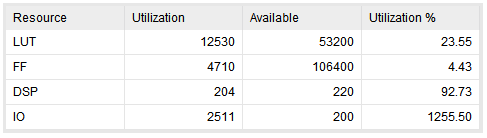


Pso\_fitness\_cal资源：

各模块资源

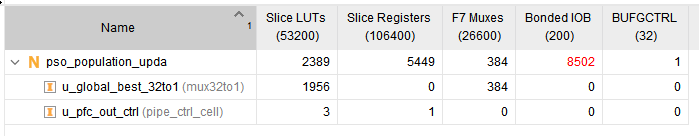


总体



pso\_velocity\_upda资源：

各模块资源



总体

