

Entwicklung eines Systems zur Entfernungsabschätzung für Phasen basiertes UHF RFID Tracking durch Verwendung evolutionärer Berechnungsverfahren

Masterthesis eingereicht zur Erfüllung
der Anforderungen zum Erwerb des akademischen
Grades
Master of Science der Medizintechnik

Erstellt von
Christoph Gnip

Fachbereich Elektrotechnik und angewandte Naturwissenschaften
Westfälische Hochschule

September 2013

Master's Thesis

Titel: Entwicklung eines Systems zur Entfernungsabschätzung für Phasen basiertes UHF RFID Tracking durch Verwendung evolutionärer Berechnungsverfahren
Title: Development of a Distance Estimation System for Phase-Based UHF RFID Tracking by Utilizing Methods of Evolutionary Computation

University: Westphalian University of Applied Sciences
Department Electrical Engineering and Applied Sciences
Neidenburger Str. 43
45897 Gelsenkirchen
Germany

In Cooperation with: Amedo Smart Tracking Solutions GmbH
Universitätsstraße 142
Bochum

Author: Christoph Gnip
Luggendelle 28
48954 Gelsenkirchen
Germany

Matrikelnummer: 200720362

Supervisor: Prof. Dr. Frank Bärmann
Co-supervisor: Dipl.-Ing. Volker Trösken

Erklärung

Hiermit erkläre ich, dass ich die Vorliegende Arbeit selbständig und lediglich mit den angegebenen Hilfsmittel verfasst habe...

Dank und Anerkennung

Danke...

Inhaltsverzeichnis

1. Einleitung	1
1.1. Allgemein	1
1.2. Motivation	3
1.3. Mathematische Voraussetzungen	5
1.3.1. Kondition	5
1.3.2. SVD	7
1.3.3. Evolutionäre Strategien	8
1.3.4. Evolutionsstrategien - Grundlagen	8
1.3.5. Strategien mit mehreren Populationen	11
1.3.6. Optimierungsräume	11
1.3.7. Covariance Matrix Adaption-ES - Adaption der Kova- rianzmatrix	13
1.3.8. Phase und Wellenzahl	13
1.4. Technische Voraussetzungen	14
1.4.1. Positionsgenauigkeit auf Funk basierender Verfahren	15
1.4.2. RFID	15
1.4.3. Messsystem der Amedo GmbH	18
1.5. Anforderungen	18
1.6. Ziel und Herangehensweise	18
2. Hauptteil	21
2.1. Vorüberlegung zur Komplexität	21
2.2. Entwicklung des Modells	24
2.3. Erweiterte Betrachtung der Kondition	31
2.3.1. Weitere Anwendung der Konditionszahl	32
2.4. Einsatz des Modells	33
2.5. Realisierung der Kalibrierung	33
2.5.1. Implementation	33
2.5.2. Ergebnis	34
2.6. Betrachtung der Komplexität	42
2.7. Software	42
2.7.1. Shark	42
2.7.2. Implementation	42
2.7.3. Ablaufdiagramme	43

3. Ergebnisse und Erkenntnisse	49
3.1. Ergebnisse	49
3.2. Erkenntnisse	49
4. Diskussion	53
5. Schluss	55
5.1. Verbesserungen	55
5.2. Ausblick	56
A. Abbildungen	57
A.1. Messaufbauten	57
B. Gnuplot Skripte	59
B.1. Boxplot	59
B.2. Lineplot	62
B.3. Scatterplot	64

Abbildungsverzeichnis

1.1. Ablauf Evolutionsstrategie	9
1.2. Zusammenhang Wellenlänge - Wellenzahl	14
1.3. Beispiele für Transponder und Lesegeräte	16
1.5. Messsystem der Amedo GmbH	17
1.6. Messaufbau der Amedo GmbH	17
2.1. Profil einer Phasenmessung	21
2.2. Reale Messwerte visualisiert	22
2.3. Normierte Messwerte von Kalibrierung	23
2.4. Antennen-Szene mit einem Tag	25
2.5. Ergebnisse der Konditionsanalyse alle Permutationen	32
2.7. Ablauf der Kalibrierung	35
2.8. Box-Plot der Endergebnisse der Kalibrierung	37
2.9. Linien-Plot der Endergebnisse der Kalibrierung	38
2.10. Kalibrierung Scatter-Plot	39
2.11. Statistisch verteilte Ergebnisse der Kalibrierung mittels ES	40
2.12. Visualisierung des Kalibrierendergebnis	41
2.13. Kalibrierwerkzeuge	41
2.15. Ablauf Programmstart	44
2.16. Finde Modelllösung	47
2.17. Modelllösung bestimmen	48
A.1. PRPS-Kalibriersystem	57
A.2. Übersicht Kalibrieraufbau	58

Tabellenverzeichnis

1.1. Anforderungen Trackingsysteme	2
1.2. Übersicht Navigationsverfahren	3
2.1. Finale Antennen Koordinaten	36

Listings

B.1. Gnuplot Boxplot-Skript	59
B.2. Gnuplot Lineplot-Skript	62
B.3. Gnuplot Scatterplot-Skript	64

Verwendete Abkürzungen

ES	Evolutionäre Strategie (<i>Evolutionary Strategy</i>)
CMA-ES	Covariance Matrix Adaption - Evolutionary Strategy
C++11	Programmiersprache C++ in der Version 11
MRT	Magnetresonanztomografie
RFID	Radio-Frequency Identification
LOS	Line of Sight
CSV	Comma seperated Values
Rö	Röntgen
CT	Computertomografie
EM	Elektromagnetismus
TAG	Transponder/ Receiver für Funk Kommunikation
Tracking	Positionsbestimmung
PRPS	Passiv RFID Positioning System - Produkt der amedo GmbH
TOF	Time Of Flight
PD	Phasendifferenz
RSSI	Indikator für die empfangene Signalstärke (Received Signal Strength Indication)

Verwendete Symbole

A	Matrizen werden mit fetten Großbuchstaben notiert
b	Vektoren werden mit fetten Kleinbuchstaben notiert
0	Nullvektor
k	ist der Index der Antennen im Aufbau verwendeten Antennen
r_k	Abstand vom Tag zur indizierten Antenne
d_{k0}	Abstand zur Landmarke (Index 0) zur indizierten Antenne
μ	Eigenwert; Es wird von dem gebräuchlicheren Symbol λ abgewichen, um Mehrdeutigkeiten im Rahmen der Arbeit zu vermeiden
(μ, λ)	"Komma"- Evolutionsstrategie
$(\mu + \lambda)$	"Plus"- Evolutionsstrategie
ϱ	Phase

1. Einleitung

Dieses Kapitel führt in die Arbeit ein. Zuerst wird allgemein auf die Technik des Trackings eingegangen und eine Übersicht über den Stand der Technik präsentiert. Anschließend wird die Motivation erläutert. Darauf folgend werden in zwei Teilen die technischen und mathematischen Voraussetzungen beschrieben, zuletzt werden daraus die Anforderungen an die Lösung abgeleitet. Zum Abschluss werden die Ziele dieser Arbeit vorgestellt. Zielgruppe dieser Arbeit sind Personen die bereits über Vorkenntnisse im den für die Arbeit wichtigen Gebieten haben. Die Ausführungen werden in der für das Verständnis dieser Arbeit angebrachten Tiefe beschrieben, sind allerdings nur oberflächlich, da die Breite der Themen zu groß ist. Allgemeine Zusammenhänge und Techniken, denen einen großer Stellenwert in dieser Arbeit zukommt, werden zusammengefasst präsentiert. Für detaillierte Beschreibungen wird stets auf entsprechende Fachliteratur verwiesen.

1.1. Allgemein

Mit der Entwicklung der minimal-invasiven Chirurgie, einer Operationsmethode bei der durch sehr kleine Einschnitte in den Körper mit besonders filigranen Operationsinstrumenten operiert wird, verändert sich die Art Operationen durchzuführen grundlegend. Eingriffe können schneller, schonender und effizienter durchgeführt werden. Möglich wird diese Entwicklung durch eine Vielzahl neuartiger technischer Systeme. Die Vorteile gegenüber herkömmlichen Operationstechniken begründen die weite Verbreitung und häufigen Einsatz der minimal-invasiven Techniken.

Mit fortschreitender Miniaturisierung der Instrumente geht die optische Kontrolle über das Operationsgebiet sowie Instrumentarium verloren. Diese Information ist unabdingbar für einen Erfolg der Operation und müssen dem Operierenden zu jeder Zeit zur Verfügung stehen. Um an diese Informationen zu gelangen ist es Stand der Technik, durch aufwändige bildgebende Verfahren intraoperativ, d.h. während der Operation, anzuwenden.

Beispielsweise werden bei kardiologischen Interventionen (z.B. Platzierung eines Stents durch die Arteria iliaca interna¹ in den Coronargefäßen des Herzens) eine permanente Lagekontrolle der Katheter mittels Röntgentechnik

¹innere Beckenarterie- Standardzugang für diese Art von Operationen

nik durchgeführt. Oder es werden Bilder durch Magnetresonanztomografie oder durch andere bildgebende Verfahren erzeugt. Nicht nur das eine Gewinnung dieser Bilddaten schwierig (MRT) oder gar schädlich (Röntgen) ist, oft muss der Patient dafür samt Instrumentarium umgelagert werden. Das Umlagern bringt weitere Risiken mit sich und ist mit weiterem Aufwand verbunden.

Eine Lösung für diese Problem bringen sog. Trackingsysteme. Diese Systeme sind in der Lage eine Position, z.B. eines Instrumentes, zu ermitteln und stellen die benötigten Informationen für den Arzt zur Verfügung. Die verfügbaren Systeme basieren auf unterschiedlichen physikalischen Prinzipien und haben dadurch unterschiedliche Vor- und Nachteile.

Die Anwendung solcher Systeme erlaubt außerdem eine softwaregestützte Planung und assistierte Durchführung der Operation. Die Kombination dieser Techniken wird Navigation genannt. Die Möglichkeit der Planung und Kontrolle macht diese Systeme im Zuge der stets steigenden Ansprüche an das Qualitätsmanagement interessant. Die Anforderungen die vom Anwender im klinischen Alltag an die Systeme gestellt werden sind:

- Gute Genauigkeit
- Hohe Verfügbarkeit
- Leichte Bedienbarkeit
- Einfache Einbindung Workflow
- Geringe Kosten
- Sicherheit

Tabelle 1.1.: Anforderungen an ein medizintechnisches Messsystem.

Die Anforderungen an ein solches System sind somit sehr hoch. Sie müssen über eine entsprechende Technik verfügen und gleichzeitig muss der Umgang mit ihnen leicht sein. Zusätzlich dürfen die Systeme möglichst wenig kosten.

Stand der Technik

Es befinden sich Trackingsysteme unterschiedlicher Hersteller am Markt. Sie beruhen auf unterschiedlichsten Messprinzipien und unterliegen den daraus resultierenden Limitierungen. Die wichtigsten Technischen Unterschiede sind im Folgenden tabellarisch zusammengefasst:

Arbeitsweise	Optisch	Magnetisch	Ultraschall	Funk (UHF)
Genauigkeit	gut	ausreichend	gut	sehr gut ²
Frequenz	mittel	hoch	gering	hoch
Volumen	mittel	klein	mittel	groß
LOS	Ja	Ja	Nein	Ja
IV³	Nein	Nein	Nein	Ja

Tabelle 1.2.: Grobe Übersicht und Einteilung verschiedener Navigationsverfahren anhand ihres physikalischen Messprinzips.

Die Tabelle 1.2 teilt die unterschiedlichen Systeme anhand ihres physikalischen Messprinzips ein. Herausgestellt werden vor Allem die wesentlichen Messparameter der betreffende Aspekte der Verfahren. Aus der Auflistung lassen sich Vor- und Nachteile ableiten.

Das größte Problem ist das Benötigen einer direkten Sicht auf die Objekte. Dem sog. LOS-Problem unterliegen fast alle Verfahren, die ein großes Messvolumen abdecken. Die auf Funk basierenden Verfahren haben das Problem nicht, unterliegen jedoch anderen Schwierigkeiten. Der größte Vorteil des auf Funk basierenden RFID-Verfahrens ist es verschiedene Objekte von einander zu unterscheiden, zu identifizieren.

Die Genauigkeit (im technischen Sinne: Präzision und Wiederholbarkeit) der Messung ist bei allen Verfahren mindestens ausreichend. Das allein stellt viele Techniken vor eine großer Herausforderung. Hinzukommen weitere Anforderungen, die sich aus dem Ablauf einer Intervention ergeben. Ein System muss eine einfache Integrationsmöglichkeit in den Arbeitsablauf bieten.

Im Folgenden wird auf die Besonderheiten und Merkmale des auf Funk basierenden RFID-Verfahrens eingegangen. Die anderen Verfahren werden, aufgrund der Unterschiedlichkeit der Systeme wird im Rahmen dieser Arbeit wird darauf verzichtet.

1.2. Motivation

Bestimmung der Position (im Folgenden "Tracking" genannt) mittels RFID ist eine vielversprechende Technik und konkurrierenden Verfahren in viele Punkten überlegen, vgl. 1.2. Dabei stehen zwei Unterscheidungsmerkmale heraus:

1. Es wird keine LOS benötigt
2. Separation mehrerer Objekte

1.2. MOTIVATION

Die Vorteile lassen sich auf dem zugrunde liegende physikalischen Messprinzip ableiten. Es werden elektromagnetische Signale ausgewertet, die anderen Wechselwirkungen unterliegen und in der Lage sind Materie zu durchdringen. Insbesondere im Vergleich mit optischen Verfahren ist die auf Funk basierende RFID damit überlegen. Die Eigenschaft Materie zu durchdringen erlaubt es Objekte im Patienten zu lokalisieren, entsprechende Untersuchungen über die Positionsgenauigkeit im Körper sind vielversprechend. [15]

Es können mehrere Objekte von einander unterschieden und identifiziert werden. Man kann zusätzliche Informationen auf den Objekten ablegen und abfragen. Durch das einfache Anbringen von RFID-Tags unterschiedlicher Bauarten (siehe 1.4a) nahezu jeder Gegenstand oder Person einem Tracking unterzogen werden. Dadurch wächst das Anwendungsspektrum weiter. Besonders das Auslesen von zusätzlichen Informationen ist mit keiner der anderen Technologien möglich.

Auf Funk basierende Verfahren bieten zudem ein sehr gute Ortsauflösung. Diese ist essentiell für eine genaue Positions- und Lagebestimmung von Objekten. Die Auflösung ist jedoch abhängig von dem Messprinzip und wird in Abschnitt 1.4.1 genauer beschrieben. Das von dem Messsystem der amedo GmbH verwendete Verfahren basiert auf der Messung der Phasendifferenz der Antwort eines Objekts. Aus den dort aufgeführten Gründen verwendet das PRPS der amedo GmbH eine Phasendifferenzmessung. Die Phasenlage ist direkt proportional zu einer Entfernung. Die Messung erreicht in der Theorie eine sehr gute Auflösung, sie ist jedoch nicht Eindeutig (siehe 1.4.2). Das Problem kann umgangen werden, indem man ein ganzzahliges Vielfaches der Wellenlänge auf das Messergebnis aufaddiert. Man erhält die sog. *Wellenzahl*⁴, ist diese für alle Objekte und allen Antennen bekannt kann die Position sicher bestimmt werden.

Die Annahme, dass die Wellenzahl für alle Zeiten t bekannt ist, ist naiv und höchstens unter Laborbedingungen richtig. In der Praxis müssen hier starke Einschränkungen, aufgrund der Komplexität auf EM-basierende Verfahren, gemacht werden. Die Betrachtung der Komplexität wird in Abschnitt 2.1 und 2.6 behandelt.

Kann ein Objekt für kurze Zeit nicht erreicht werden ist sofort ersichtlich, dass die Position nicht mehr bestimmt werden kann. Die Wellenzahl(en) muss neu ermittelt werden.

⁴Diese ist nicht identisch mit der in der Physik gebräuchlichen Wellenzahl zur Beschreibung der Eigenschaften einer Welle.

Bisherige Ansätze die Wellenzahl nach Verlust des Objektes zu ermitteln basieren auf Methoden der Statistik. Diese scheitern an der Komplexität des Problems oder sie benötigen sehr aufwändige Messreihen mit großer Anzahl an Messpunkten [2]. Das limitiert die Praxistauglichkeit solcher Methoden.

Zusammenfassend lassen sich über das Problem folgende Aussagen treffen. Das Problem ist:

1. Sehr komplex
2. Hochdimensional
3. Nicht linear (Positionsbestimmung aus EM-Wellen)

Traditionell werden Probleme dieser Klasse mit Methoden der Stochastik, Optimierung oder des maschinellen Lernens behandelt. Eine vollständige Übersicht und Abgrenzung der verschiedenen Gebiete ist im Rahmen dieser Arbeit nicht möglich bzw. sinnvoll. Eine Übersicht findet ist in Abbildung ?? zu finden.

Ein Teilgebiet der Optimierung stellen evolutionäre Berechnungsverfahren dar. Dies sind eine Klasse von Algorithmen, die sich für komplexe Problemfälle eignen. Sie stellen kaum Forderungen an die math. Formulierung des Problems, wie z.B. Stetigkeit etc. Daher sollte es in jedem Fall möglich sein eine Lösung über diesen Ansatz zu finden. Vorüberlegungen und Machbarkeitsstudien wurden vom Institut für Neuroinformatik (INI) an der Ruhr-Universität Bochum angestellt. [24, 18].

In dieser Arbeit soll mittels evolutionärer Verfahren das beschriebenen Problem gelöst werden. Im Endergebnis soll dabei eine Abschätzung der Entfernung zu einem Referenzpunkt möglich sein. Darüber lässt sich im Anschluss die Wellenzahl ermitteln.

1.3. Mathematische Voraussetzungen

Dieser Abschnitt behandelt die mathematischen Voraussetzungen für diese Arbeit.

1.3.1. Kondition

Gegeben ist ein lineares Gleichungssystem der Form:

$$\mathbf{Ax} - \mathbf{b} = \mathbf{0}$$

Eine numerische Lösung führt in der Regel zu einer von $\mathbf{0}$ verschiedenen Lösung (insbesondere bei überbestimmten Systemen), so dass wir:

$$\mathbf{A}\tilde{\mathbf{x}} - \mathbf{b} = \mathbf{r}$$

schreiben. Man nennt \mathbf{r} den Residuumvektor. Es ist offensichtlich, dass ein kleines Residuum nicht hinreichend ist um von einem kleinen relativen Fehler auszugehen.

Weiter folgt aus $\mathbf{A}\mathbf{x} - \mathbf{b} = \mathbf{0}$ und $\mathbf{A}\tilde{\mathbf{x}} - \mathbf{b} = \mathbf{r}$, dass

$$\mathbf{A}\Delta\mathbf{x} = \mathbf{r}$$

und damit: $\|\mathbf{b}\| = \|\mathbf{A}\mathbf{x}\| \leq \|\mathbf{A}\|\|\mathbf{x}\|$, $\|\Delta\mathbf{x}\| = \|-\mathbf{A}^{-1}\mathbf{r}\| \leq \|\mathbf{A}^{-1}\|\|\mathbf{r}\|$. Wir können nun für den relativen Fehler schreiben:

$$\frac{\|\Delta\mathbf{x}\|}{\|\mathbf{x}\|} \leq \frac{\|\mathbf{A}^{-1}\|\|\mathbf{r}\|}{\|\mathbf{b}\|/\|\mathbf{A}\|} = \|\mathbf{A}\|\|\mathbf{A}^{-1}\| \frac{\|\mathbf{r}\|}{\|\mathbf{b}\|}$$

Der Term $\|\mathbf{A}\|\|\mathbf{A}^{-1}\| := \text{cond}(\mathbf{A})$ heißt Konditionszahl. Auch der Begriff Konditionsmaß ist gebräuchlich und bezieht sich auf die gewählte Matrixnorm. Es kann gezeigt werden, dass $\text{cond}(\mathbf{A}) \gg 1$ für eine schlechte Konditionierung der Matrix steht. Wird im Folgenden von einer speziellen Matrixnorm gesprochen schreiben wir $\text{cond}(\mathbf{A})$ zu

$$\text{cond}_k(\mathbf{A}) = \|\mathbf{A}\|_k \|\mathbf{A}^{-1}\|_k$$

Der Index k wird entsprechend für die verwendete Norm ersetzt. Beispielsweise ergibt sich für die Konditionszahl der Spektralnorm⁵:

$$\text{cond}_2(\mathbf{A}) = \|\mathbf{A}\|_2 \|\mathbf{A}^{-1}\|_2 = \sqrt{\frac{\mu_{\max}}{\mu_{\min}}}$$

Die Symbole μ_{\max} und μ_{\min} stehen für die Eigenwerte des Systems.

Die Konditionszahl ermöglicht eine Analyse der Güte einer Lösung, die mittels Numerischer Verfahren ermittelt wurde. Nach [11] kann man folgende Aussage über die Konditionszahl treffen:

"Wird ein lineares Gleichungssystem $Ax = b$ mit t -stelliger dezimaler Gleitpunktarithmetik gelöst und beträgt die Konditionszahl $\text{cond}(A) \approx 10^\alpha$, so sind auf Grund der im allgemeinen unvermeidbaren Fehler in den Eingabedaten A und b nur $t - \alpha - 1$ Dezimalstellen der berechneten Lösung \tilde{x} (bezogen auf die betragsgrößte Komponente) sicher."

⁵<http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Spektralnorm&oldid=118988565>

1.3.2. SVD

Bei dem Verfahren der Singular Value Decomposition (oder auch Singulärwertzerlegung), kurz SVD, handelt es sich um eine Faktorisierung einer Matrix. Die Matrix wird dabei als Produkt von drei Matrizen dargestellt. Diese Matrizen enthalten die sog. Singulärwerte und können aus einer der Matrizen abgelesen werden. Die Eigenschaften des Systems sind, ähnlich den Eigenwerten, aus den Singulärwerten bestimmbar. Besonders an der SVD ist, die Existenz für jede Form von Matrix - einschließlich nicht quadratischer Matrizen.

Die SVD basiert auf folgender Theorie der linearen Algebra: Jede $M \times N$ Matrix \mathbf{A} kann als Produkt einer $M \times N$ Spalten-orthogonalen Matrix \mathbf{U} , einer $N \times N$ Diagonalmatrix $\mathbf{\Sigma}$ mit Werten ≥ 0 und einer dritten adjungierten $N \times N$ -Matrix \mathbf{V}^* , so ergibt sich:

$$\mathbf{A} = \mathbf{U}\mathbf{\Sigma}\mathbf{V}^* = \mathbf{U}\mathbf{\Sigma}\mathbf{V}^T \quad (1.1)$$

Ist \mathbf{A} eine reelwertige Matrix gilt: $\mathbf{V}^* = \mathbf{V}^T$. Die Matrix $\mathbf{\Sigma}$ ist im Rahmen dieser Arbeit von besonderem Interesse, denn sie enthält die Singulärwerte σ_r . Ihre Gestalt ist wie folgt:

$$\mathbf{\Sigma} = \left(\begin{array}{ccc|ccc} \sigma_1 & & & & \vdots & \\ & \ddots & & \dots & 0 & \dots \\ & & \sigma_r & & \vdots & \\ \hline & & & & \vdots & \\ \dots & 0 & \dots & \dots & 0 & \dots \\ & \vdots & & & \vdots & \end{array} \right)$$

, wobei $\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \dots \geq \sigma_r > 0$

Da die σ_r der Matrix mit den Eigenwerten in Verbindung stehen, kann aus dieser Matrix die Konditionszahl bestimmt werden. Sie ist durch folgendes Verhältnis gegeben:

$$cond(\mathbf{A}) = \frac{\max(\sigma_r)}{\min(\sigma_r)} = \frac{\max(\sigma_1)}{\min(\sigma_r)} \quad (1.2)$$

Es gibt bereits viele Implementationen des Verfahrens, z.B. [20]. Diese Implementation wird durch den Erwerb der entsprechenden Lizenz im Rahmen dieser Arbeit verwendet.

Weiter Informationen zum Verfahren sind in [3, Kaptiel 4.6.3] zu finden.

1.3.3. Evolutionäre Strategien

Folgende Information entstammen im Wesentlichen aus [16],[3] sowie [9] und sind auf den folgenden Seiten lediglich zusammengefasst und neu arrangiert um eine Einarbeitung in die Thematik zu ermöglichen.

1.3.4. Evolutionsstrategien - Grundlagen

Nach dem Vorbild natürlicher Evolution entworfene stochastische Optimierungsverfahren werden Evolutionsstrategie bezeichnet. Sie verwenden die Prinzipien der Mutation, Rekombination und Selektion analog zu der nat. Evolution. Der Grundlegende Ablauf dieser Strategien zeigt die Abbildung ?? Wie in der Natur auch werden Nachkommen aus der Menge der verfügbaren Eltern gebildet. Dabei bezeichnet im Folgenden:

- μ die Anzahl der Eltern (\Rightarrow Größe der Population)
- λ ⁶ die Anzahl der Eltern die bei Rekombination neue Kinder erzeugt; Die Anzahl der erzeugten Nachkommen einer neuen Generation
- \mathbf{x}_p Elternpunkt (Parent)
- \mathbf{x}_c Nachkomme einer Generation (Child)
- X_p^1 Die Menge aller Eltern der ersten Generation $X_p = \{\mathbf{x}_{p_1}^1, \dots, \mathbf{x}_{p_\mu}^1\}$
- X_p^k Die Menge aller Eltern der k-ten Generation $X_p = \{\mathbf{x}_{p_1}^k, \dots, \mathbf{x}_{p_\mu}^k\}$

Wir wollen nun in Abbildung 1.1 einen Blick auf den prinzipiellen Ablauf dieses Algorithmus werfen und anschließend auf die Details eingehen.

Mutation

Ein Nachkomme \mathbf{x}_c wird aus seinem Elternteil \mathbf{x}_p und einer zufälligen Variation \mathbf{d} gebildet.

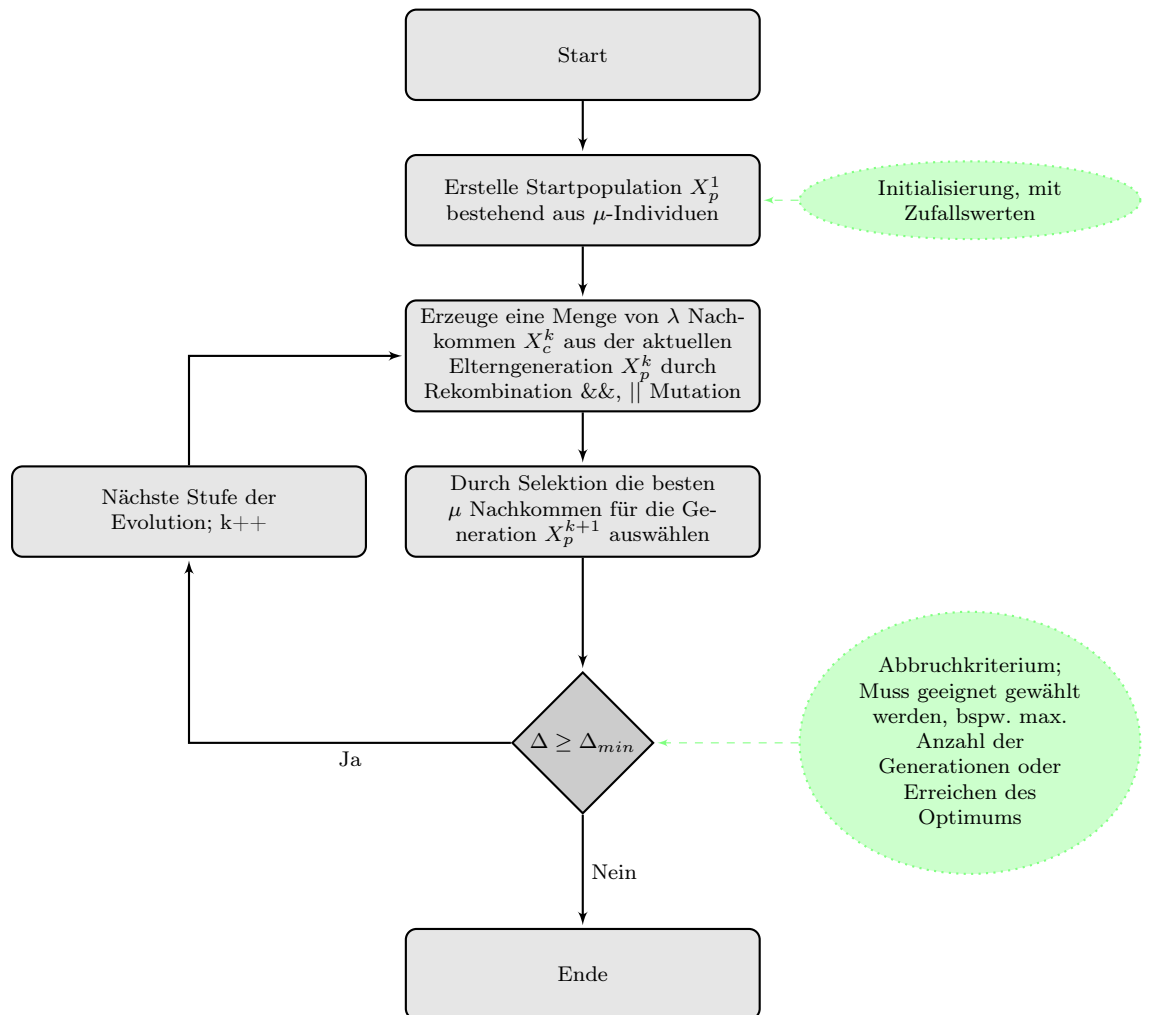
$$\mathbf{x}_c = \mathbf{x}_p + \mathbf{d} \quad (1.3)$$

Dabei ist \mathbf{d} ein bei jeder Mutation neu zu bestimmender $(0, \sigma^2)$ -normalverteilte Zufallszahl $Z(0, \sigma^2)$:

$$\mathbf{d} = \begin{pmatrix} d_1 \\ \vdots \\ d_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Z(0, \sigma_1^2) \\ \vdots \\ Z(0, \sigma_n^2) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Z(0, 1)\sigma_1 \\ \vdots \\ Z(0, 1)\sigma_n \end{pmatrix} \quad (1.4)$$

⁶Anmerkung: Die Verwendung des Symbols λ ist in diesem Kontext nicht eindeutig. Im Rahmen dieser Arbeit steht dieses Symbol auch für die Wellenlänge. In diesem Abschnitt wird jedoch weiterhin λ verwendet um die gleiche Nomenklatur wie bei dieser Thematik üblich zu verwenden.

Abbildung 1.1.: Der Ablauf des (λ, μ) -Evolutionalgorithmus ist in dieser Abbildung gezeigt. Dies ist die einfachste Variante der Algorithmen⁷. Die wesentlichen Schritte gleichen sich in den Varianten.



Die Normalverteilung der Variation ist nützlich, da kleine Änderungen wahrscheinlicher sind als große. Die maximale Größe der Variation wird durch die Standardabweichung σ_i bestimmt.

Rekombination

Durch Rekombination zweier oder mehr Eltern aus der Menge aller μ -Eltern $X_\varrho \subset X_E$. Die Wahl der Eltern sollte zufällig erfolgen um Inzuchtprobleme zu verhindern.

Zwei Arten der Rekombination sind denkbar:

Die *intermediär Rekombination* erstellt einen Nachkommen durch das gewichtete Mittel von ϱ Eltern.

$$\mathbf{x}_c = \sum_{i=1}^{\varrho} \alpha_i \mathbf{x}_{p_i}, \sum_{i=1}^{\varrho} \alpha_i = 1, 2 \leq \varrho \leq \mu \quad (1.5)$$

Bei der *diskreten Rekombination* vom ϱ -Eltern wird die i -te Komponente x_{ic} eines Nachkommen \mathbf{x}_c mit der i -te Komponente eines zufällig gewählten Elternpunktes gleichgesetzt.

$$\mathbf{x}_{ic} = \mathbf{x}_{ip_j}, j \in \{1, \dots, \varrho\}, i = 1, \dots, n \quad (1.6)$$

Selektion

Die durch Rekombination und/oder Mutation erzeugten Nachkommen werden in dem Schritt Ausgewählt um einen Evolutionsfortschritt zu erreichen. Dies erfolgt anhand des Vergleichs mit dem Zielfunktionswert $f(\mathbf{x})$. Das beste Individuum oder die besten werden für die nachfolgende Generation ausgewählt. Dabei gibt es Strategien bei denen nur die Nachkommen an der Auswahl beteiligt sind und welche bei denen Eltern und Kinder teilnehmen.

Evolutionalgorithmus

Der eigentliche Evolutionalgorithmus ist in Abbildung 1.1 dargestellt. Er enthält im wesentlichen die in den vorherigen Abschnitten beschriebenen Schritte. Der prinzipielle Ablauf ist für alle Evolutionalgorithmen gleich. Eine Unterscheidung der Verfahren kann durch verschiedene Parameter beschrieben werden. Wesentlich dabei sind die Populationsgröße μ , die Anzahl an der Rekombination beteiligten Eltern ϱ , die gewählte Selektionsstrategie sowie die Anzahl der Nachkommen λ . Im Folgenden sind zuerst einige Beispiele für die Nomenklatur der Selektionsstrategie aufgeführt, die im Anschluss genauer beschrieben werden.

Für Strategien die nur auf Mutation für die Erzeugung von Nachkommen setzten sind folgende Nomenklaturen gebräuchlich:

- $(\mu + \lambda)$ Elternelemente werden in der Selektion berücksichtigt
- (μ, λ) Ausschließlich Nachkommen nehmen an der Selektion teil

Die Strategien werden Plus- bzw. Komma-Strategie genannt. bei der Plus-Strategie wird zusätzlich noch ein gewichtungsfaktor eingeführt, der das "altern" der Elterngeneration darstellt. Dieser Mechanismus soll verhindern, dass die Eltern, nach einer gewissen Anzahl an Generationen, nicht mehr berücksichtigt werden.

Wird die Rekombination eingesetzt kann auch die Anzahl der beteiligten Elternelemente angegeben werden:

- $(\mu/\varrho + \lambda)$ & $(\mu/\varrho, \lambda)$ Angabe der Anzahl beteiligter Eltern bei der Rekombination.

Mithilfe der hier beschriebenen Klassifikationen werden die Algorithmen im Folgenden stets angegeben.

In Abbildung 1.1 wird der Ablauf einer Optimierung mit evolutionären Verfahren dargestellt. Es wird die Komma-Strategie gezeigt, ein Struktogramm der Plus-, oder anderer Strategien ist nicht gezeigt. Die Unterschiede würden sich in dem Punkt Rekombination zeigen.

1.3.5. Strategien mit mehreren Populationen

Es ist möglich die Strategien auf die Ebene von Populationen zu erweitern. Das bedeutet, man lässt ganze Populationen miteinander in Wettstreit treten und nur diejenige überleben, die die besten Ergebnisse liefern. Das mündet in einem zweistufigen Evolutionsprozess. Man kann die Notation um diesen Umstand erweitern und erhält so:

$$[\mu_2/\varrho_2, ^+\lambda_2(\mu_1/\varrho_1, ^+\lambda_1)]$$

Sprich aus μ_2 -Elternpopulationen werden durch Rekombination mit jeweils ϱ_2 Populationen, λ_2 Nachkommenpopulationen generiert. Innerhalb der Populationen erfolgt die Optimierung anhand einer $(\mu_1/\varrho_1 + \lambda_1)$ oder $(\mu_1/\varrho_1, \lambda_1)$ -Strategie. Nun kann nach einer bestimmten Zahl von Generationen die besten Populationen für die nächste Generation ausgewählt werden. Auch hier stehen verschiedene Auswahlkriterien zur Verfügung. Man kann z.B. die Population anhand des Zielfunktionswert des besten Individuums wählen oder den Mittelwert über alle Individuen wählen.

1.3.6. Optimierungsräume

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique

senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Kontinuierliche Optimierung

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Diskrete Optimierung

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Gemischte Optimierung

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida

mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

1.3.7. Covariance Matrix Adaption-ES - Adaption der Kovarianzmatrix

Dieses Verfahren stellt den "State of the Art"- der Evolutionären Berechnungsverfahren dar. Für spezialisierte Probleme gibt es einige bessere Lösungen, als allgemeiner Solver ist dieses Verfahren mehr als tauglich. Es wurde um die Jahrtausendwende entwickelt und veröffentlicht. Es gibt verschiedene Abwandlungen des Algorithmus und sogar eine Lösung zur Multiobjekt-Optimierung existiert. Das Verfahren wird aktuell stets weiterentwickelt. [REFERENZEN]

Der Algorithmus steht in verschiedenen Implementationen, in unterschiedlichen Programmiersprachen und Umgebungen zur Verfügung. Teilweise sind die Implementationen proprietär (z.B. Matlab), teilweise quelloffen. Die in dieser Arbeit zur Anwendung kommende Variante ist die Shark-Library. Diese Bibliothek ist eine in C++ geschriebene, quelloffene Software, die am Institut für Neuroinformatik der Ruhr Universität Bochum entwickelt wird. Detailliert wird Shark im Rahmen des Hauptteils in Abschnitt 2.7.1 vorgestellt.

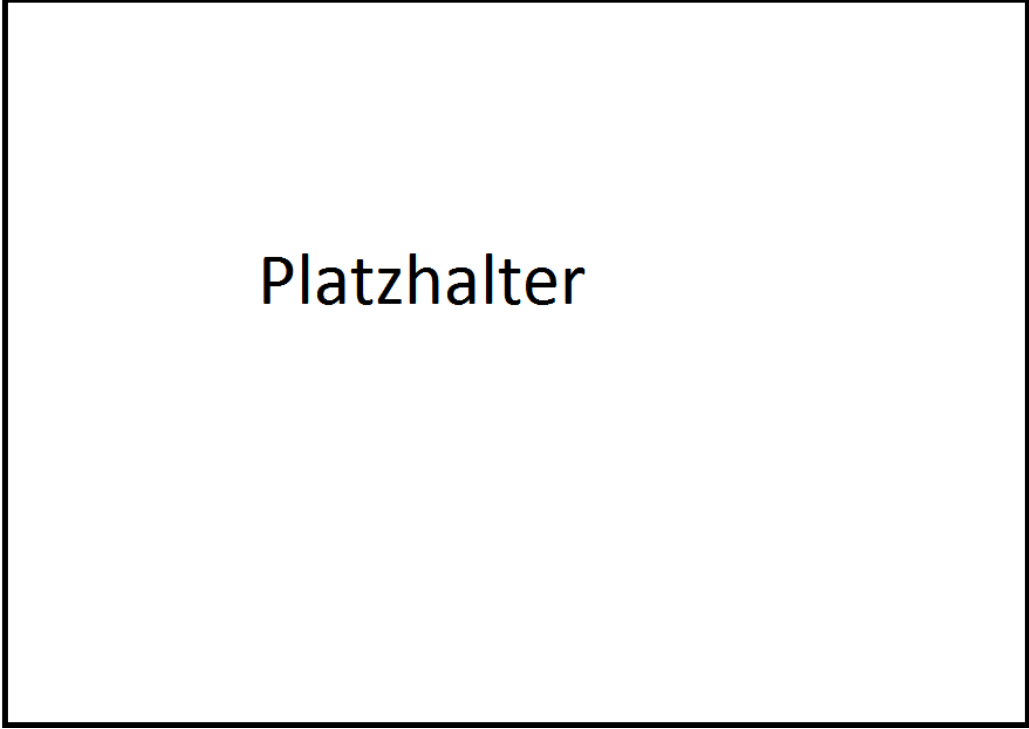
1.3.8. Phase und Wellenzahl

Aus der Abbildung 1.2 lässt sich folgender Zusammenhang ableiten.

$$d(\Theta, n) = \lambda(\Theta + n) \quad (1.7)$$

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras

Abbildung 1.2.: Dargestellt ist der Zusammenhang zwischen der Wellenlänge λ und der Wellenzahl n . Da die Phase alle 2π den gleichen Wert annimmt, wird mit dem Faktor n ein vielfaches der Wellenlänge aufaddiert. Dadurch erhält man die Entfernung zu dem Tag.



Platzhalter

viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

1.4. Technisch-Physikalische Voraussetzungen

In diesem Abschnitt werden die technischen und physikalischen Grundlagen für diese Arbeit vorgestellt und das Wichtigste erörtert. Es kann nicht im vollem Umfang auf die Details der Technik eingegangen werden ohne den Rahmen dieser Arbeit zu sprengen. Interessierte sei die referenzierte Literatur für eine weite Lektüre empfohlen.

1.4.1. Positionsgenauigkeit auf Funk basierender Verfahren

Die Positionsgenauigkeit eines auf EM basierenden Systems ist von dem Messprinzip abhängig. Dabei bieten sich im Wesentlichen drei Möglichkeiten:

- | | |
|-----------------------------|-------------|
| 1. Laufzeitmessung | TOA |
| 2. Messung der Signalstärke | RSSI |
| 3. Phasendifferenzmessung | PD |

Eine Laufzeitmessung des Signals kommt aufgrund der Ausbreitungsgeschwindigkeit der EM-Welle nicht in Frage, da diese typischerweise gleich der Lichtgeschwindigkeit ist und die Distanz zwischen Sender und Empfänger zu gering ist. Das reduziert die Möglichkeiten auf zwei Verfahren. Bei der RSSI wird die Stärke des empfangenen Signals ausgewertet. Dies stellt eine einfache Art der Positionsermittlung dar. Jedoch kann die Signalstärke stark schwanken und erlaubt nur eine geringe Ortsauflösung. Bei der PD wird die Position anhand der zurückgestrahlten Welle ermittelt, genauer der Phase der Welle.

1.4.2. RFID

Bei *Radio-Frequency Identification* (RFID) handelt es sich um einen Funkstandard der die kontaktlose Identifikation bei gleichzeitiger Erfassung zusätzlicher Informationen ermöglicht. Zur Technik gehört ein Auslesegerät (Reader) und ein oder mehrere Transponder (Tags). Eine sehr grobe Übersicht über typische Bauformen von Tags und Reader ist in 1.3 zu finden. Heute verfügbare Transponder lassen sich auf nahezu jeder beliebigen Oberfläche anbringen lassen. Das ermöglicht ein großes Anwendungsspektrum, praktisch wird die Technik in jeder Umgebung eingesetzt in der es erforderlich oder nützlich ist, Dinge kontaktlos zu identifizieren. Eine gute Übersicht über Branchen und Anwendungsgebiete für RFID ist in [21] zu finden. Im Rahmen dieser Arbeit wird kein umfassender Überblick über die Technik geboten, da die Bauformen und Spezifikationen sehr stark variieren. Eine gute Einführung und Übersicht zur Technik ist in [5] zu finden. Dort werden auch detailliert die physikalischen Grundlagen von erläutert. Aufgrund des großen Anwendungsspektrums und der weiten Verbreitung ist die Technik in die Kritik geraten. Unter dem Dach des Vereins digitalcourage e.V. existiert die Kampagne *StopRFID*. Die Kampagne hat sich zum Thema gemacht über die Anwendungsmöglichkeiten und Gefahren von RFID aufzuklären [13]. Die

1.4. TECHNISCHE VORAUSSETZUNGEN

Seiten der Kampagne bieten eine sehr weitgehende Auflistung der Anwendungen für RFID.

Die Messung der Position erfolgt über die Auswertung der Phasenlage des

Abbildung 1.3.: Hier gezeigt sind Beispiele für Transponder und Lesegeräte. Das linke Bild zeigt drei typische Tags, nahezu jede Gestalt ist mittlerweile erhältlich. Die hier gezeigten Tags eignen sich für eine Anbringung an glatten Oberflächen. Es gibt zig weitere Bauformen, die unterschiedlichste Anwendungsspektren bedienen und sogar eine Implantation ermöglichen (nicht gezeigt). Im rechten Bild ist ein Handlesegerät gezeigt. Zum Mobilen Auslesen über mittlere bis kurze Distanzen. Auch bei den Readern gibt es unterschiedlichste Bauformen, die je nach Anwendungsfall ausgewählt werden.



(a) RFID- Transponder



(b) RFID- Handlesegerät

empfangenen Signals in Bezug auf ein Referenzsignal. In der EU gibt es verschiedene zulässige RFID-Frequenzen sie reichen von 865,0 MHz bis 868,0 MHz[4] (5?867,5 MHz). Man kann man die Wellenlänge mit: $\lambda \simeq 0,35m$ angeben. Daraus folgt, dass alle 35 cm die gleiche Konfiguration der Phase vorliegt. Im Rahmen dieser Arbeit wird dabei von *Isophasen* gesprochen. Daraus folgt, dass die gewonnene Information aus der Phase ist nicht eindeutig ist. D.h. es lässt sich durch die Kenntnis der Phase nicht unmittelbar auf die korrekte Position des Tags schließen. Man kann das Problem umgehen in dem man auf die errechnete Position ein ganzzahliges Vielfaches der Wellenlänge addiert. Die sog. Wellenzahl (siehe (??)).

Das System der Amedo STS verwendet eine spezielle Antennenanordnung um die Position zu ermitteln. Dabei wird eine Antennenanzahl >4 eingesetzt. Für jede dieser Antennen muss eine eigene Wellenzahl bestimmt werden. Durch Auslöschung des Signals, Absorption etc. kann es dazu kommen, dass eine Antenne eine unbestimmte Zeit lang kein Signal vom Tag empfängt. Wenn die Antenne nach dieser Zeit erneut ein Signal empfängt ist die ihr zugehörige Wellenzahl unbekannt und muss neu bestimmt werden.

In realen Umgebungen treten zusätzlich noch Reflektionen und ein sog. Multipath-Effekt auf. Dabei wird das Signal nicht auf dem Direkten Weg Antenne-Tag-Antenne empfangen sondern über einen unbekannten, längeren Weg. Dadurch kommt es zu einem Fehler in der Phase. Zusätzlich ist dieser Effekt individuell für jede Antenne.

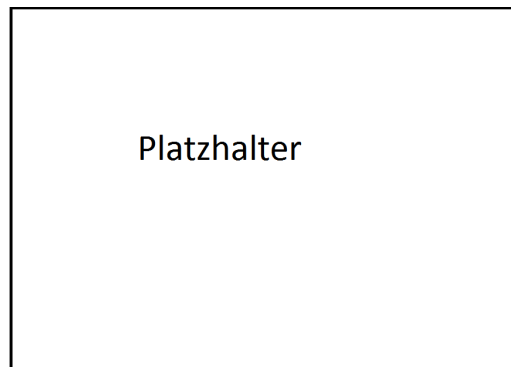


Abbildung 1.5.: Das Bild zeigt das PRPS-Messsystem zu erkennen sind die wesentlichen elektronischen Komponenten, sowie weitere periphere Hardware

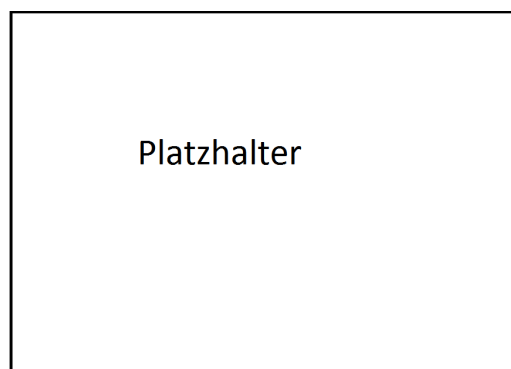


Abbildung 1.6.: Abgebildet ist der Messaufbau mit unterschiedlichen Antennen

1.4.3. Messsystem der Amedo GmbH

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

1.5. Anforderungen an die Lösung

Aus den bisher vorgestellten Überlegungen können nun folgende Anforderungen abgeleitet werden:

1. Lösung muss schnell (ideal < 1 Sekunde) gefunden werden
2. Unabhängigkeit von Stütz- und Kalibrierpunkten
3. Eindeutigkeit der Lösung
4. Eignung für ein großes Messvolumen
5. Nahtlose Integration in das bestehende Software Ökosystem
6. Stand der Softwaretechnik entsprechend

1.6. Ziel und Herangehensweise

Das Ziel der Arbeit ist die Entwicklung eines Systems zur Abschätzung der Position eines Tags. Das Auffinden der Lösung soll die oben abgeleiteten An-

forderungen erfüllt. Die Ermittlung einer korrekten Lösung ist jedoch das Wichtigste. Das System wird im Kern die Lösung über stochastische Verfahren finden, im speziellen kommt das sog. '*Covarianz Matrix Adaption - Evolutionary Strategy*' (CMA-ES) zum Einsatz. Dazu wird zuerst ein Modell entworfen werden, dass sich für einen Einsatz in diesem Verfahren eignet. Das Modell soll mit möglichst wenig Annahmen/ Einschränkungen auskommen und dennoch ein relativ sicheres, reproduzierbares Ergebnis liefern. Weiterhin soll eine Implementation in dem Software-Ökosystem der amedo GmbH erfolgen. Dazu werden verschiedene Implementationen des Algorithmus recherchiert, verglichen und die geeignetste gewählt. Das System soll unmittelbar in den Produkten der amedo GmbH zum Einsatz kommen können, daher wird eine entsprechende Schnittstelle für andere Software implementiert werden. Darüber hinaus soll im Rahmen dieser Arbeit eine Methode entwickelt werden, um die Position von frei im Raum angeordnete Antennen zu ermitteln.

2. Hauptteil

Im Folgenden werden ausführlich die Methoden und Lösungen zur beschriebenen Problemstellung vorgestellt. Zuerst wird eine Betrachtung der Komplexität des Problems präsentiert. Es werden die Modelle vorgestellt die zum Auffinden der Lösung verwendet wurden. Im Anschluss wird die Implementation der ES und die Schnittstellen zum PRPS beschrieben.

2.1. Vorüberlegung zur Komplexität

In diesem Abschnitt wird eine Übersicht über die Komplexität des Problems gegeben. In der rechten Abbildung zu sehen ist vergrößert Visualisierung einer Kalibriermessung. Der verwendete Aufbau ist in Abbildung A.1. gezeigt. Er besteht aus vier Antennen die in einer Ebene angeordnet sind. Es wurde eine reproduzierbare Aufstellung verwendet (Abbildung A.2) und eine Fläche von 1×1 Meter vermessen. Alle 10 cm wurde eine Messung gespeichert. In der Abbildung kann man deutlich das Verhalten der Phasendaten sehen. Um diesen Verlauf deutlicher zu zeigen wurden die Phasenwerte normiert und als Oberfläche in den Plot gelegt. Am Boden gezeigt ist der Kontur-Plot der Werte. Zwischen den Werten wurde Interpoliert um die Nulldurchgänge deutlicher zu zeigen.

Die Übersicht aus der Sicht aller Antennen ist in Abbildung 2.2 gezeigt. In der Abbildung 2.3 werden die Daten ohne Interpolation dargestellt. Es wurden die Höhenlinien eingezeichnet. Die Anordnung der Plots soll ein Gefühl dafür vermitteln, wie die Messwerte eines Tags sich an einer Stelle verhalten.

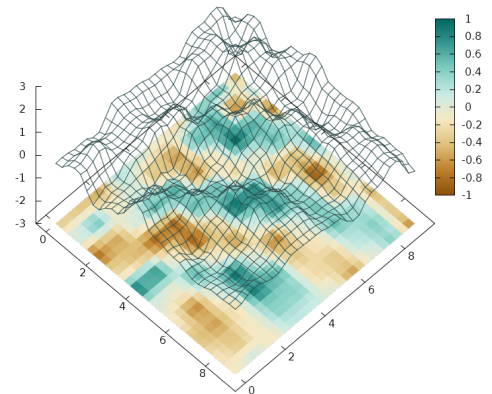
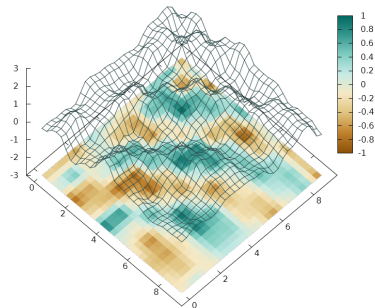
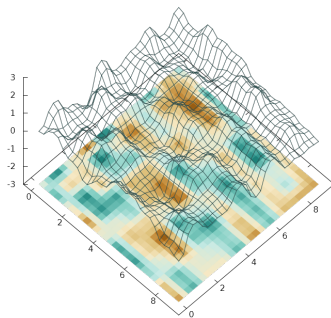


Abbildung 2.1.: Normiertes Höhenprofil einer Phasenmessung aus der Sicht von Antenne 1

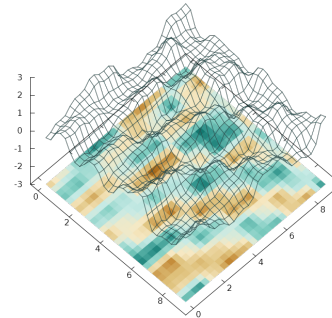
2.1. VORÜBERLEGUNG ZUR KOMPLEXITÄT



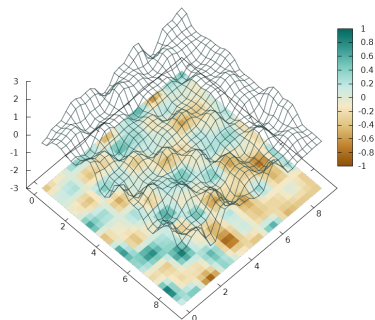
(a) Antenne 1



(b) Antenne 2



(c) Antenne 4



(d) Antenne 3

Abbildung 2.2.: Blick auf die Messwerte der Kalibrierplatte aus der "Sicht" der Antennen. Dabei zeigt sich deutlich der Wellencharakter der Messung, dieser ist zu erwarten. Die Messung würden mit bei einer Frequenz von 865,7 MHz unter Laborbedingungen aufgenommen.

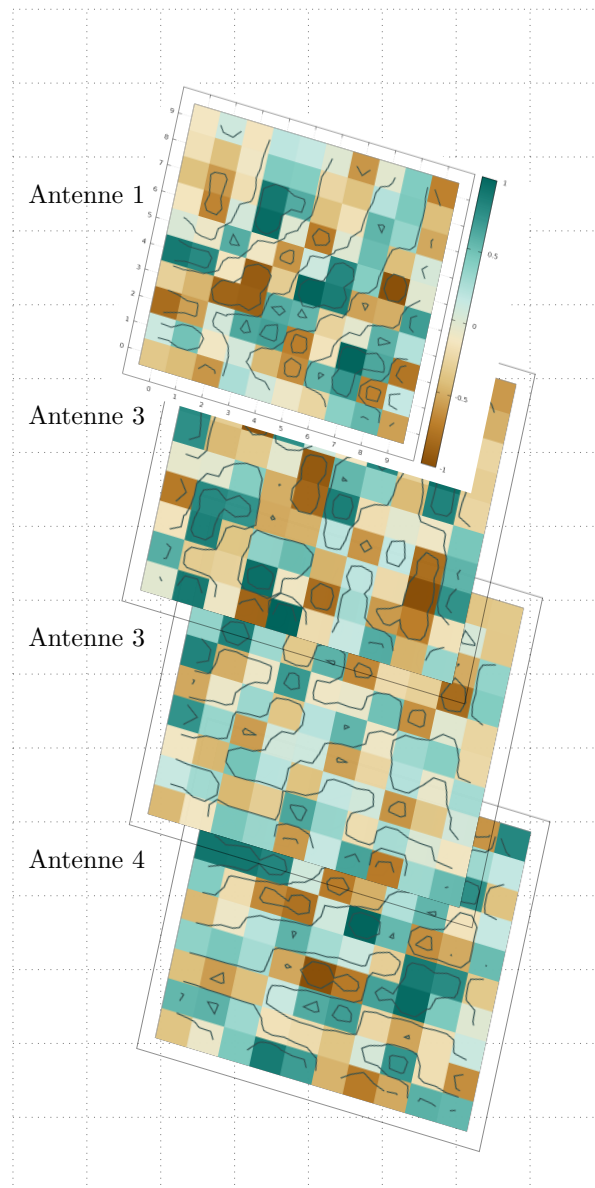


Abbildung 2.3.: Diese Grafik zeigt die Visualisierung von realen Phasen-Messwerten. Die Daten wurden durch Vermessung einer 1×1 -Kalibrierplatte mit reproduzierbarer Aufstellung gewonnen. Die Daten wurden normiert. In jeder Dimension wurden 10×10 Werte aufgenommen. Die Darstellung der Phasenwerte erfolgt als Heatmap, es soll qualitativ der Verlauf der Phasenwerte gezeigt werden. Zur Orientierung sind in jedem Plot Höhenlinien eingezeichnet. Pro Plot werden die Daten einer Antenne dargestellt. Die Antenne von der die Daten stammen ist angegeben.

2.2. Entwicklung des Modells

Im folgenden Abschnitt wird das Modell für die Lösung des Zusammenhangs entwickelt. Zur Veranschaulichung des Sachverhalts dient die Abbildung 2.4. Dort skizziert ist der Messaufbau mit einem Tag. Die Szene ist in 2D dargestellt die Ableitung des Modells erfolgt direkt für drei Raumkoordinaten. Folgende Nomenklatur und Symbole gelten für diesen Abschnitt:

- r_k := Abstand vom Tag zur Antenne
- d_{kJ} := Abstand zur Landmarke
- N_0 := Menge der verfügbaren Antennen $N = \{1, \dots, 8\}$
- N := Menge der Antennen die für die Optimierung verwendet werden können ($N \subseteq N_0$)
- N' := Menge der Antennen die für die Optimierung verwendet werden ($N' \subseteq N$)
- j ist der Index der Referenzantenne, es gilt $j = \{1, 2, \dots, 8\}$
- k ist der Index der Antennen einer Messung, es gilt $k = 1, 2, \dots, |N'| - 1$

Wir starten mit der Überlegung über den geometrischen Zusammenhang zwischen der Antennenposition von Antenne k zu der Position des Tags r_k :

$$r_k^2 = (x - x_k)^2 + (y - y_k)^2 + (z - z_k)^2 \quad (2.1)$$

Diese Gleichung stellt die Euklidische Vektornorm dar und entspricht der Strecke Antenne-Tag. Für die Ermittlung einer Position (mit drei Raumkoordinaten) sind drei Antennen Notwendig. Daraus ergibt sich:

- 3 Gleichungen
- 3 Unbekannte
- Quadratisches Gleichungssystem

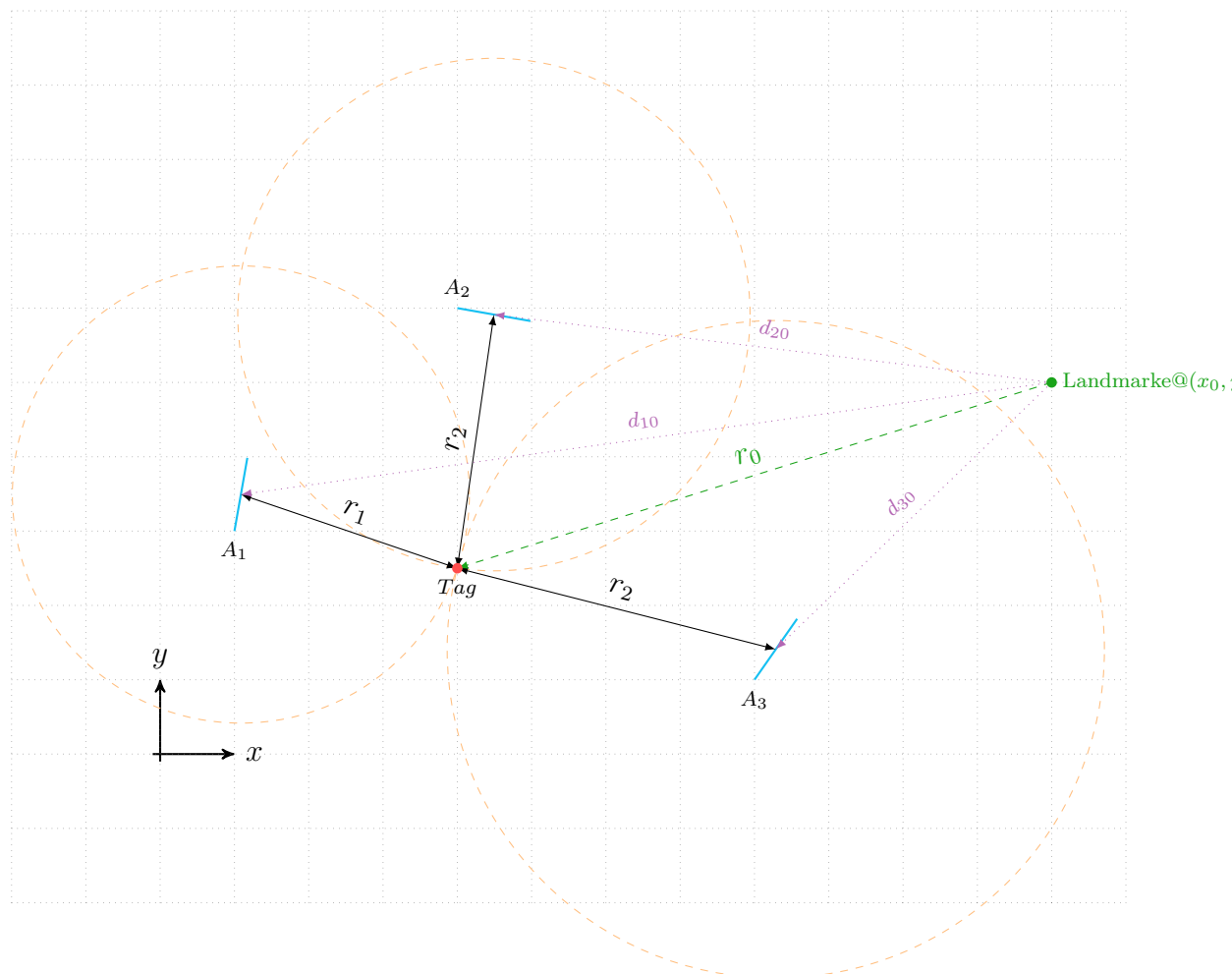
Das Gleichungssystem sieht wie folgt aus:

$$\begin{aligned} r_1^2 &= (x - x_1)^2 + (y - y_1)^2 + (z - z_1)^2 \\ r_2^2 &= (x - x_2)^2 + (y - y_2)^2 + (z - z_2)^2 \\ r_3^2 &= (x - x_3)^2 + (y - y_3)^2 + (z - z_3)^2 \end{aligned}$$

Es ist trivial und wird in verschiedenen Beispielen gezeigt¹, dass man die Koordinaten aus dem quadratischen Gleichungssystem unmittelbar berechnen

¹z.B. <http://en.wikipedia.org/w/index.php?title=Trilateration&oldid=553215995>

Abbildung 2.4.: 2D-Übersicht auf die Szene mit drei Antennen, einem Tag und einer Landmarke. Die Position von $\{A_1, A_2, A_3\}$, sowie der Landmarke, zum Koordinatenursprung sind bekannt. Die Vektoren r_1, r_2, r_3 sind die gemessene Entfernung zu einer Antenne. Die Landmarke wird im späteren Verlauf eine Antenne sein, die ihrerseits eine gemessene Entfernung r_0 produziert. Der Schnittpunkt aller Kreise ist die Lösung der gemessenen Entfernung und der geom. Anordnung, die sich für die Position des Tags ergibt.



2.2. ENTWICKLUNG DES MODELLS

kann. Es muss jedoch ein quadratisches Gleichungssystem gelöst werden, was zu den bekannten Problematiken führt, insbesondere der Ausschluss mehrdeutiger Ergebnisse. Der Messaufbau der amedo GmbH erlaubt die Verwendung von mehr als 3 Messwertgebern. Diese zusätzliche Informationen lassen sich für eine Linearisierung des Gleichungssystems verwenden. Dieser Ansatz wird für ein Modell im Rahmen dieser Arbeit verwendet und wird im Folgenden beschrieben.

Von den Antennen sind die Raumkoordinaten $(x, y, z - \text{Koordinaten})$ bekannt, bzw. wurden durch Kalibrierung 2.5 in einem vorherigen Schritt bestimmt. Wir können zusätzlich zu notieren:

$$d_{kj}^2 = (x_k - x_0)^2 + (y_k - y_0)^2 + (z_k - z_0)^2 \quad (2.2)$$

Linearisierung des Modells. Dazu wird Gleichung 2.1 in mehreren Schritten umgebaut. Zuerst wird eine neutrale Erweiterung durchgeführt und die Terme geschickt zusammengefasst. Das führt zu:

$$\begin{aligned} r_k^2 &= (x - x_k)^2 + (y - y_k)^2 + (z - z_k)^2 \\ &= (x - x_k + x_0 - x_0)^2 + (y - y_k + y_0 - y_0)^2 + (z - z_k + z_0 - z_0)^2 \\ &= ((x - x_0) - (x_k - x_0))^2 + ((y - y_0) - (y_k - y_0))^2 + ((z - z_0) - (z_k - z_0))^2 \\ &= (x - x_0)^2 - 2(x - x_0)(x_k - x_0) + (x_k - x_0)^2 \underbrace{+ \dots + \dots}_{\text{y- \& z-Terme analog}} \end{aligned} \quad (2.3)$$

Um Platz zu sparen sind die y- und z-Terme nicht explizit notiert. Sie ergeben sich durch einfaches Ersetzen der Indizes und werden im Finalen Modell eingefügt. Durch Umstellen von (2.3) erhalten wir:

$$\begin{aligned} (x - x_0)(x_k - x_0) + \dots + \dots &= -\frac{1}{2}[r_k^2 - (x_k - x_0)^2 - (x - x_0)^2 + \dots + \dots] \\ (x - x_0)(x_k - x_0) + \dots + \dots &= \frac{1}{2}[(x_k - x_0)^2 + (x - x_0)^2 + \dots + \dots - r_k^2] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} (x - x_0)(x_k - x_0) + (y - y_0)(y_k - y_0) + (z - z_0)(z_k - z_0) &= \\ \frac{1}{2}[(x_k - x_0)^2 + (x - x_0)^2 - (y_k - y_0)^2 + (y - y_0)^2 & \\ - (z_k - z_0)^2 + (z - z_0)^2 - r_k^2] \end{aligned} \quad (2.4)$$

Vergleich von (2.4) mit (2.2) bringt:

$$\begin{aligned} (x - x_0)(x_k - x_0) + (y - y_0)(y_k - y_0) + (z - z_0)(z_k - z_0) &= \\ \frac{1}{2} \underbrace{[(x_k - x_0)^2 + (z_k - z_0)^2 + (y_k - y_0)^2]}_{d_{kj}^2} & \\ + \underbrace{[(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 + (z - z_0)^2]}_{r_j^2} - r_k^2 \end{aligned} \quad (2.5)$$

$$(x - x_0)(x_k - x_0) + (y - y_0)(y_k - y_0) + (z - z_0)(z_k - z_0) = \frac{1}{2}[d_{kj}^2 + r_j^2 - r_k^2] \quad (2.6)$$

mit

$$\mathbf{c}_{kj} = \frac{1}{2}[d_{kj}^2 + r_j^2 - r_k^2] \quad (2.7)$$

können wir das lineare Gleichungssystem abschließend schreiben:

$$\mathbf{0} = \begin{pmatrix} x_1 - x_j & y_1 - y_j & z_1 - z_j \\ x_2 - x_j & y_2 - y_j & z_2 - z_j \\ x_3 - x_j & y_3 - y_j & z_3 - z_j \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x - x_j \\ y - y_j \\ z - z_j \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} c_{1j} \\ c_{2j} \\ c_{3j} \end{pmatrix} \quad (2.8)$$

Das Gleichungssystem entspricht ist linear und hat die allg. Form: $\mathbf{0} = \mathbf{Ax} + \mathbf{b}$ es lässt sich mit bekannten Methoden lösen.

Zusammenhang mit der Wellenzahl

Wie gezeigt wurde ergibt sich für den Fall der Trilateration und der Annahme, dass vier Antennen Messwerte liefern, die Gleichung:

$$\mathbf{0} = \begin{pmatrix} x_k - x_0 & y_k - y_0 & z_k - z_0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \\ z - z_0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} c_{kj} \end{pmatrix} \quad (2.9)$$

Wir stellen fest, dass dieses Modell rein geometrisch ist. Es erlaubt bereits einen Einsatz im Rahmen der Kalibrierung (siehe 2.5). Es wird im Folgenden eine Erweiterung dieses Modells gezeigt. Ziel ist es, einen Zusammenhang zwischen diesem Modell, der gemessenen Phase und der Wellenzahl zu erzeugen. Folgender Ansatz wird gewählt:

$$r(\varrho, n) = \frac{\lambda}{2} \left(\frac{\varrho}{2\pi} + n \right), \lambda = \frac{c}{f}, n := \text{Wellenzahl} \quad (2.10)$$

In dem Modell steht ϱ_k für die gemessene Phase vom Messsystem und n_k ist die gesuchte Wellenzahl. Der Index k deutet eine Existenz der beiden Parameter für jede Antenne an. Durch einsetzen von (2.10) in (2.7), erhalten wir:

$$c_{kj}(\varrho_0, \varrho_k, n_0, n_k) = \frac{1}{2} \left[d_{kj}^2 + \frac{\lambda^2}{4} \left(\frac{\varrho_j}{2\pi} + n_0 \right)^2 - \frac{\lambda^2}{4} \left(\frac{\varrho_k}{2\pi} + n_k \right)^2 \right] \quad (2.11)$$

Wir stellen Gleichung (2.11) um:

$$c_{kj}(\varrho_0, \varrho_k, n_0, n_k) = \frac{1}{2} \left\{ d_{kj}^2 + \frac{\lambda^2}{4} \left[\left(\frac{\varrho_j}{2\pi} \right)^2 + 2 \frac{\varrho_j}{2\pi} n_0 + n_0^2 - \left(\frac{\varrho_k}{2\pi} \right)^2 - 2 \frac{\varrho_k}{2\pi} n_k - n_k^2 \right] \right\} \quad (2.12)$$

$$= \frac{1}{2} \left\{ d_{kj}^2 + \frac{\lambda^2}{4} \left[\left(\frac{\varrho_j}{2\pi} \right)^2 - \left(\frac{\varrho_k}{2\pi} \right)^2 + 2 \frac{\varrho_j}{2\pi} n_0 - 2 \frac{\varrho_k}{2\pi} n_k + n_0^2 - n_k^2 \right] \right\} \quad (2.13)$$

$$= \frac{1}{2} d_{kj}^2 + \frac{\lambda^2}{8} \left[\frac{1}{(2\pi)^2} (\varrho_0^2 - \varrho_k^2) + \frac{1}{\pi} (\varrho_0 n_0 - \varrho_k n_k) + (n_0^2 - n_k^2) \right] \quad (2.14)$$

Führen wir nun:

$$a_{0k} := \frac{1}{2} d_{kj}^2$$

$$a_1 := \frac{\lambda^2}{8}$$

$$a_2 := a_1 \frac{1}{\pi}$$

$$a_{3kj} := a_1 \frac{1}{(2\pi)^2} (\varrho_j^2 - \varrho_k^2)$$

in Gleichung (2.14) ein, erhalten die finale Form der Gleichung:

$$c_{kj}(\varrho_0, \varrho_k, n_0, n_k) = a_{0k} + a_1 (n_0^2 - n_k^2) + a_2 (\varrho_0 n_0 - \varrho_k n_k) - a_{3kj} \quad (2.15)$$

Die Einführung der Konstanten macht zum Einen die Gleichung übersichtlicher. Zum Anderen können so in der spätere Softwareimplementation, Rechenschritte gespart werden. Was sich günstig auf den Rechenaufwand auswirkt. Im Weiteren erkennt man, dass in Gleichung (2.15), für $\varrho_k = \text{const.}$ & $\varrho_0 = \text{const.}$ gilt. Der Grund dafür liegt darin, dass ϱ zwar die Messwerte beschreibt, diese jedoch nur in dem Modell eingeführt werden. Im Sinne der später durchgeführten Optimierung sind diese Parameter keine Variablen. Es ermöglicht uns zu schreiben:

$$c_{kj}(\varrho_0, \varrho_k, n_0, n_k) = c_{kj}(n_0, n_k) \quad (2.16)$$

Im engeren Sinne einer mathematischen Funktion sollten wir die Parameter alle als Argument aufnehmen. Diese Form soll darstellen, welche Größen von

Interesse sind. Im späteren Gebrauch wird diese Gleichung in der Optimierung eingesetzt werden.

Für unser Gleichungssystem aus (2.9) ergibt sich:

$$\mathbf{0} = \begin{pmatrix} x_k - x_0 & y_k - y_0 & z_k - z_0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \\ z - z_0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} c_{kj}(n_0, n_k) \end{pmatrix} \quad (2.17)$$

Konkretes Beispiel

Für ein konkretes Beispiel Betrachten wir nun (2.17). Dabei wählen wir $|N'| = 4$ (d.h. wir verwenden 4 Antennen) und setzen $j = 0$. Diese exemplarische Konfiguration kann wie folgt beschrieben werden: Antenne 0 ist die Referenz-Antenne und Antennen 1, 2 und 3 sind Messwertgeber für die Phaseninformation. Im praktischen Gebrauch werden die Konfigurationen anders zusammengestellt. Strategien für die Zusammenstellung werden später beschrieben.

Für die gewählte Konfiguration ergibt sich explizit:

$$\mathbf{0} = \underbrace{\begin{pmatrix} x_1 - x_0 & y_1 - y_0 & z_1 - z_0 \\ x_2 - x_0 & y_2 - y_0 & z_2 - z_0 \\ x_3 - x_0 & y_3 - y_0 & z_3 - z_0 \end{pmatrix}}_{\mathbf{A}} \underbrace{\begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \\ z - z_0 \end{pmatrix}}_{\mathbf{x}} - \underbrace{\begin{pmatrix} c_{10}(n_0, n_1) \\ c_{20}(n_0, n_2) \\ c_{30}(n_0, n_3) \end{pmatrix}}_{\mathbf{b}} \quad (2.18)$$

Wir wollen den Vektor \mathbf{b} nun explizit betrachten:

$$\mathbf{b} = \begin{pmatrix} a_{01} + a_1(n_0^2 - n_1^2) + a_2(\varrho_0 n_0 - \varrho_1 n_1) - a_{310} \\ a_{02} + a_1(n_0^2 - n_2^2) + a_2(\varrho_0 n_0 - \varrho_2 n_2) - a_{320} \\ a_{03} + a_1(n_0^2 - n_3^2) + a_2(\varrho_0 n_0 - \varrho_3 n_3) - a_{330} \end{pmatrix} \quad (2.19)$$

Das Ergebnis ist ein um ϱ und n erweitertes Gleichungssystem. Zusätzlich enthält es mehrere geometrische Konstanten (a_{0k}), mehrere Phasen-Konstanten (a_{3k0}), sowie zwei Systemparameter abhängige Konstanten (a_1 und a_2). Allgemeiner formuliert ergibt sich:

$$0 = \begin{pmatrix} x_k - x_0 & y_k - y_0 & z_k - z_0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \\ z - z_0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} a_{0k} + a_1(n_0^2 - n_k^2) + a_2(\varrho_0 k_0 - \varrho_k n_k) - a_{3kj} \end{pmatrix} \quad (2.20)$$

Hinzufügen von Antennen - Der allgemeine Fall

Aus den oben beschriebenen Beispiel, Gleichung (2.20), und die dort getroffene Wahl von $|N'| = 4$ ergibt sich wie viele Veränderliche sich für eine

2.2. ENTWICKLUNG DES MODELLS

gewählte Konstellation an Antennen ergeben. Leiten wir daraus nun einen allgemeinen Fall ab. Für k gilt in diesem Fall $k = \{1, \dots, N' - 1\}$, wir wählen die Referenzantenne $j = 0$ und die Menge an Verwendeten Antennen gleich der Anzahl der Verfügbaren $N' = N$. Es ist leicht ersichtlich, dass sich die Anzahl der verwendeten Antenne unmittelbar auf die Zahl der Variablen auswirkt. Es ergibt sich für das Modell mit vier Antennen insgesamt 7 Variablen $(\mathbf{x}, n_0, n_1, n_2, n_3)$, wobei sich für ein Modell mit allen 8 Antennen, 11 Variablen $(\mathbf{x}, n_0, \dots, n_7)$ ergeben. Andere Konfigurationen verhalten sich analog dazu.

Relevanz dieses Modells

Dieses Modell hat unmittelbare Relevanz für die Praxis. Es trägt dem Umstand Rechnung, dass zu einem Messzeitpunkt ein Teil der Antennen keine Messwerte kann. Das Modell erlaubt, dass die Anzahl der Antennen variieren kann. Damit ist das Modell uneingeschränkt tauglich für den Einsatz in dem PRPS-Messsystem.

Abschließend soll das bisher verwendete Modell umgeschrieben werden, damit die Allgemeingültigkeit darin enthalten ist.

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} x_k - x_0 & y_k - y_0 & z_k - z_0 & \sum_{i=1, j=0}^k (-a_1 \delta_{ij}) & -a_2 \Theta_0 & \sum_{i=1, j=0}^k (a_2 \Theta_k \delta_{ij}) \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \\ z - z_0 \\ n_0^2 - n_k^2 \\ n_0 \\ n_k \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{b} = a_{0k} - a_{3kj} = c'_{kj}$$

Dabei steht δ_{ij} für den bekannten Kronecker-Operator und bedeutet:

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{für } i = j \\ 0 & \text{für } i \neq j \end{cases}$$

Im Expliziten sehen die Matrix \mathbf{A} und der Vektor \mathbf{b} , für denn Fall $N' = 3$ und $k = \{1, 2, 3\}$, wie folgt aus:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} x_1 - x_0 & y_1 - y_0 & z_1 - z_0 & -a_1 & 0 & 0 & -a_2 \Theta_0 & a_2 \Theta_3 & 0 & 0 \\ x_2 - x_0 & y_2 - y_0 & z_2 - z_0 & 0 & -a_1 & 0 & -a_2 \Theta_0 & 0 & a_2 \Theta_3 & 0 \\ x_3 - x_0 & y_3 - y_0 & z_3 - z_0 & 0 & 0 & -a_1 & -a_2 \Theta_0 & 0 & 0 & a_2 \Theta_3 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \\ z - z_0 \\ n_0^2 - n_1^2 \\ (\dots) \\ n_0^2 - n_3^2 \\ n_0 \\ n_1 \\ (\dots) \\ n_3 \end{pmatrix}$$

Bemerkungen - Finales Modell

Das Ergebnis ist eine 3×10 und eine 1×10 Matrix. Es ist möglich diesem Modell eine beliebige Anzahl an Antennen hinzuzufügen. Fügt man eine Antenne zur Berechnung hinzufügen würde sich die Matrix \mathbf{A} um zwei Spalten und eine Zeile erweitern, der Vektor \mathbf{x} analog um 2 Zeilen.

2.3. Erweiterte Betrachtung der Kondition

Die vorgestellte erweiterte Form des Modells erleichtert Implementation und Verifikation. Große Teile des Modells sind statisch (vgl. 2.21) und können im Voraus berechnet werden. Es sind nun auch die gemessenen Phasenwerte Teil des Modells, genauer: der Matrix \mathbf{A} . Im Folgenden werden die Auswirkungen auf die Kondition der Matrix betrachtet. Dazu wird untersucht inwieweit die Zerlegung in Blockmatrizen und die Untersuchung der Kondition dieser eine Abschätzung der vollständigen Konditionszahl im Allgemeinen darstellt.

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} \mathbf{Z} & \mathbf{P} & \mathbf{V} \end{pmatrix} \quad (2.21)$$

Dabei ist:

$$\mathbf{Z} \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \mathbf{P} \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad \mathbf{V} \in \mathbb{R}^{4 \times 3} \quad (2.22)$$

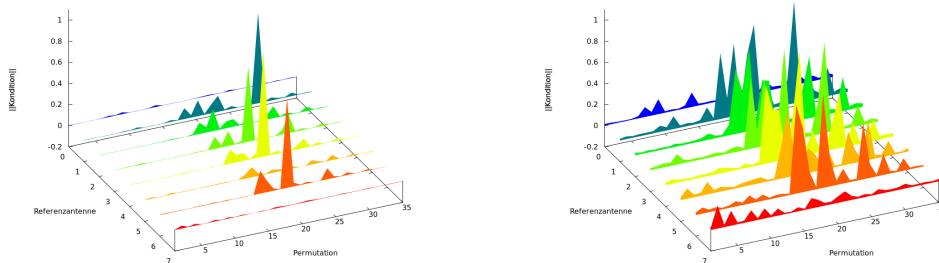
Die Matrizen \mathbf{Z} und \mathbf{P} sind statisch. Hingegen enthält die Matrix \mathbf{V} die gemessenen Phasenwerte Θ_k der Antennen für diese Konfiguration.

Die Abbildung 2.5 zeigt die bereits angestellte Untersuchung zu dieser Überlegung. Abbildung 2.6a stellt die Konditionszahl der rein geometrischen 3×3 -Matrix dar. In der Abbildung 2.6b sehen wir die Kondition der erweiterten Matrix. Neben der geometrischen sind auch die beiden anderen Blockmatrizen in diese Konditionsbetrachtung eingeflossen. Als zusätzliche Angabe wird ist sind die Skalierungsfaktoren angegeben. Legt man beide Grafiken übereinander erkennt man:

2.3. ERWEITERTE BETRACHTUNG DER KONDITION

1. Geometrisch gut konditionierte Konfigurationen (linke Grafik), bleiben im erweiterten Modell (rechte Grafik) weiterhin gut konditioniert.
2. Die Konditionszahl der *schlechteste* ist wesentlich kleiner (ca. Faktor 10) als im rein geometrischen Modell

Abbildung 2.5.: Analyse der Konditionszahlen aller möglichen Matrizen für den Messaufbau; Die Konditionszahl ist für jede mögliche Permutation an Messantennen für eine Referenzantenne angegeben



- (a) Konditionszahl der rein geometrischen 3×3 Matrix normiert auf den größten vorkommenden Wert (= 2149, 16). Auf den Achsen finden sich der Index der Referenzantenne sowie die Nummer der Permutation. Die z-Achse enthält die normierte Kondition
- (b) Konditionszahl der 10×3 Matrix normiert auf den größten vorkommenden Wert (= 257, 13); In dieser Konfiguration sind die Konstanten (a_1 & a_2) sowie die variablen, gemessenen Phasen Θ_k enthalten

Aus der Grafik lässt sich entnehmen, dass es für jede Referenzantenne aus der Geometrie alleine gute Konfigurationen existieren. Aus diesen Erkenntnissen kann in späteren Aufbauten, die Position der Antennen optimiert werden. Diese Verfahren wird in Abschnitt ?? weiter beschrieben.

2.3.1. Weitere Anwendung der Konditionszahl

Weitere Anwendungen, die sich aus der Konditionszahl der Matrix ableiten, sind denkbar. Für die FPGA-Software ist, parallel zu diesem Projekt, eine intelligente Umschaltung der Antennen in der Planung. Die Kondition der geometrische Matrix verändert sich nach dem Kalibrieren nicht mehr. Dadurch und durch die oben beschriebenen Überlegungen kann statisch eine Abschätzung für die Konditionszahl, von zwei der drei Blockmatrizen, im

Vorfeld erstellt werden. Die Konditionszahl dient zum Steuern der Umschaltung. Ordnet man die möglichen Konfiguration anhand ihrer Konditionszahl (niedrigste zuerst) in einer statischen Liste an so kann im FPGA eine einfache, schlaue Umschaltung implementiert werden. Diese würde immer dafür sorgen, dass Messdaten von einer Konfiguration bevorzugt werden, die eine niedrige Konditionszahl hat und somit relativ sicher zu einer guten Lösung führen. Diese Überlegungen werden im Rahmen dieser Arbeit nicht näher beschrieben.

Eine Weitere Anwendung ergibt sich für die Kalibrierung. Der Aufbau der Antennen kann unter Berücksichtigung der Kondition optimiert werden. Ziel der Optimierung wäre es durch eine geeignete Positionierung der Antennen, die Anzahl der Antennenpermutationen mit kleiner Konditionszahl zu maximieren.

2.4. Einsatz des Modells

Im vorherigen Abschnitt wurde das Modell aus den geometrischen Gegebenheiten hergeleitet. Das Modell ist in seinen Eingabeparametern Flexibel und erlaubt verschiedene Arten des Einsatzes. Diese werden im Folgenden erläutert.

2.5. Realisierung der Kalibrierung

In diesem Abschnitt wird die Implementierung der Kalibrierung des Messaufbaus und kurz die Ergebnisse zusammengefasst. Es werden zwei unterschiedliche Berechnungsverfahren vorgestellt. Zuerst die Berechnung über das SVD-Verfahren, danach durch das CMA-ES-Verfahren. Es ist sinnvoll zu erwarten, dass beide Ergebnisse die gleichen Koordinaten liefern.

2.5.1. Implementation

Der Ablauf der Kalibrierung ist in Abbildung 2.7 in Form eine Ablaufdiagramms dargestellt. Beschrieben werden die wesentlichen Schritte. Es sind sowohl Interaktion mit der Person enthalten die die Kalibrierung durchführt, als auch die Schritte die von den beteiligten Softwarekomponenten ausgeführt werden enthalten. Es wurden im Rahmen der Arbeit zwei unterschiedliche Wege implementiert, um ein Ergebnis für die Kalibrierung zu berechnen. Diese Wege werden im Folgenden vorgestellt und die Ergebnisse miteinander verglichen.

Die Präsentation der Resultate wird vor Allem dazu verwendet werden die

gewählte Form der Diagramme zu erläutern. Diese werden in den Ergebnissen des komplexeren Modells ebenfalls verwendet.

SVD

Das unter 1.3.2 vorgestellte Verfahren der Singular-Value-Decomposition kann dazu verwendet werden eine Lösung eines linearen Gleichungssystems zu berechnen. Das Modell, dass zur Kalibrierung verwendet wird, ist ein Gleichungssystem der Form $\mathbf{b} = \mathbf{A}\mathbf{x}$ und hat drei Gleichungen mit drei Unbekannten. Daher kann sofort eine Lösung mit dem Verfahren hergeleitet werden. Das Ergebnis eines Messaufbaus mit 3 Antennen ist in Tabelle 2.1 und in Abbildung 2.12 gezeigt. Die Implementation des Algorithmus stammt aus [20] und wurde für diese Arbeit angeschafft.

CMA-ES

Das über den evolutionären Algorithmus gefundene Ergebnis gleicht dem des SVD-Verfahrens. Der SVD-Algorithmus ist um ein vielfaches effizienter² beim Lösen des Gleichungssystems. Der Gründe warum an dieser Stelle das Ergebnis dennoch über evolutionäre Verfahren dargestellt wird sind folgende:

1. Die Komplexität ist gering, daher kann der Ablauf des evolutionären Verfahrens besser dargestellt und verstanden werden
2. Der Vergleich der beiden Ergebnisse ermöglicht die Verifizierung der Implementation beider Verfahren.

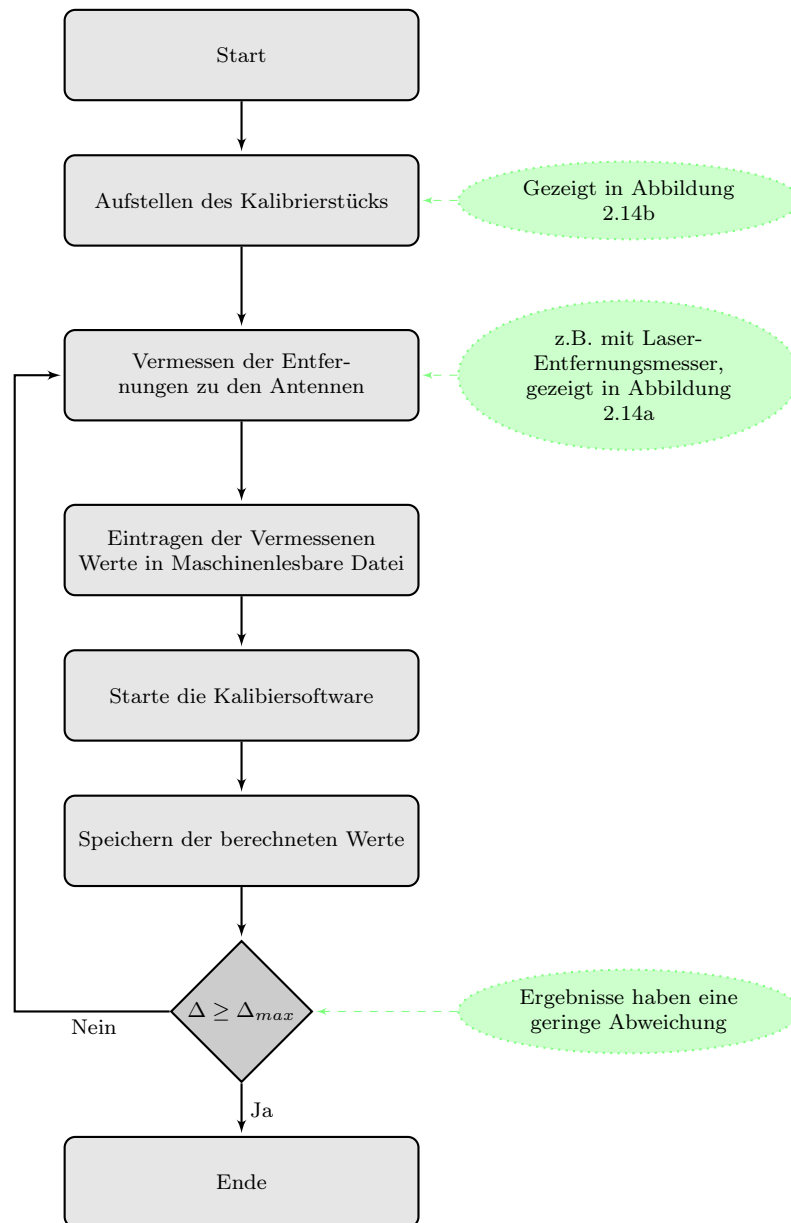
Dem ersten Punkt kommt im Rahmen dieser Arbeit eine besondere Stellung zu, es ist einfacher anhand dieses übersichtlichen Problems (mit nur drei Unbekannten) den Ablauf des Algorithmus sowie die Visualisierung der Ergebnisse zu erläutern. Die verwendete Darstellung gleicht der, die später bei der Präsentation und Beurteilung der komplexeren Modell verwendet wird.

2.5.2. Ergebnis

Es werden nun die Ergebnisse der Kalibrierung vorgestellt. Für eine der vermessenen Antennenkonfigurationen sind in der folgenden Tabelle die Koordinaten der Antennen gezeigt. Die Visualisierung der Konfiguration zeigt die Abbildung 2.12. Eine Berechnung mit dem evolutionären Verfahren dauerte ca. 170 ms mit dem SVD-verfahren wurde eine Lösung und ≤ 1 ms gefunden. Für die in der Praxis eingesetzte Software wird es eine Implementation der Kalibrierung mit dem SVD-Verfahren geben. Das Ergebnis der

²Weniger Rechenzeit ist erforderlich

Abbildung 2.7.: Ablauf der Kalibrierung



mit dieser Variante berechnete Verfahren wird bei Bedarf mit einer Lösung des evolutionären Verfahrens verglichen. Das ermöglicht eine Build-In Verifikation der Kalibrierung.

Antenne	x	y	z	d_{ij}	ϵ_{abs}	ϵ_{rel}
1	0.479	-1.012	0.60			
2	-0.77	-1.04	1.34			
3	1.52	-1.05	1.37			
4	-0.92	-0.19	1.32			
5	1.92	0.03	1.39			
6	-0.55	1.09	1.43			
7	1.06	1.07	1.35			
8	0.45	1.35	0.67			

Tabelle 2.1.: Tabelle der finalen Antennenkoordinaten [m], berechnet mit dem in dieser Arbeit entwickelten Modell und dem SVD-Verfahren, die Ergebnisse wurden auf zwei Nachkommastellen gerundet und sind identisch für beide Methoden.

Für die in den folgenden Abbildungen präsentierten Ergebnisse wurden insgesamt 100 Durchläufe des Algorithmus erstellt. Die Ergebnisse wurden mit einem vom Algorithmus selbst erstellten μ und λ gefunden. In Abbildung 2.8 wird eine statistische Auswertung der Ergebnisse gezeigt. In jedem Plot werden die Endwerte der Lösungen in einem sog. Boxplot gezeigt. Dabei wird die Verteilung mit Hilfe von Boxen dargestellt. Die Fähnchen der Boxen, stellen die maximal- bzw. minimal-Werte dar. Die Größe der Boxen enthält das obere und untere Quartil der Daten, der horizontale Strich in der Box zeigt den Mittelwert der Daten. Ausreißer in den Daten werden durch Punkte abseits der Box dargestellt.

Die Abbildung. 2.8 zeigt den Verlauf der drei Objektvariablen (x, y, z -Koordinaten) sowie die Entwicklung der Fitness und des mittleren Sigmas. Als Darstellungsart wird der Linienplot verwendet und die Verläufe einzelner Lösungen überlagern sich in diesem Plot. Das Abbruchkriterium war eine Fitness von $\leq 10^{-25}$. Für Darstellungszwecke wurde die x -Achse nach 500 Werten beschränkt, daher erreicht der Fitness-Plot diesen Wert in der Abbildung nicht. Der Verlauf ist typisch für den verwendeten Algorithmus. Deutlich zu erkennen ist eine Verbesserung des Ergebnisses mit steigender Zahl der Generationen. Der Verlauf der Variablen ist immer für den erfolgreichsten Nachkommen einer Generation dargestellt.

Abbildung 2.10 ist ein Scatter-Plot. Die Objektvariablen werden hier gegeneinander aufgetragen. Auf der Diagonalen befinden sich stets die Variable gegen sich selbst aufgetragen, daher zeigt sich dort immer eine Linie bzw. ein einzelner Punkt, sollten die Ergebnisse nicht streuen. Der Plot ist praktisch

um die Implementation des Algorithmus zu verifizieren. Er lässt Rückschlüsse auf Abhängigkeiten und Einflüsse der Objektvariablen zu. So können die Ergebnisse mit den Erwartungen an die Verläufe verglichen werden.

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit,

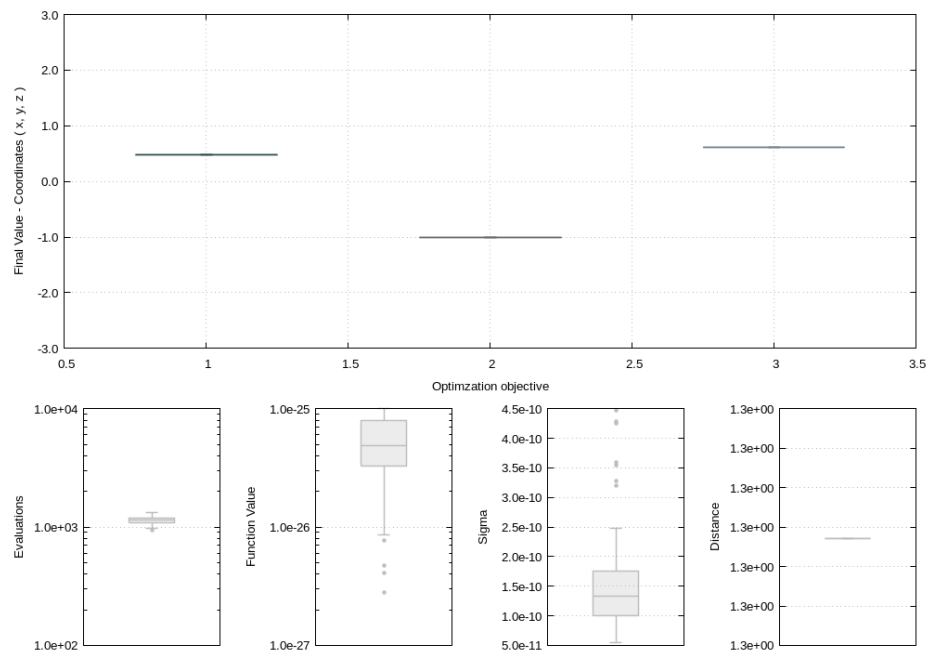


Abbildung 2.8.: Boxplot des Kalibrierergebnis aus 100 Durchläufen. Im oberen Plot der sind die x,y,z-Koordinaten gezeigt, diese landen in allen Durchläufen auf dem selben Ergebnis. Das zeigt sich in der Breite der Linien. Die unteren vier Plots zeigen die Anzahl der Evaluations der Fitness-Funktion, den finalen Funktionswert, das Sigma für die Variablen, die Entfernung zum Referenzpunkt (v.l.n.r.).

vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

2.5. REALISIERUNG DER KALIBRIERUNG

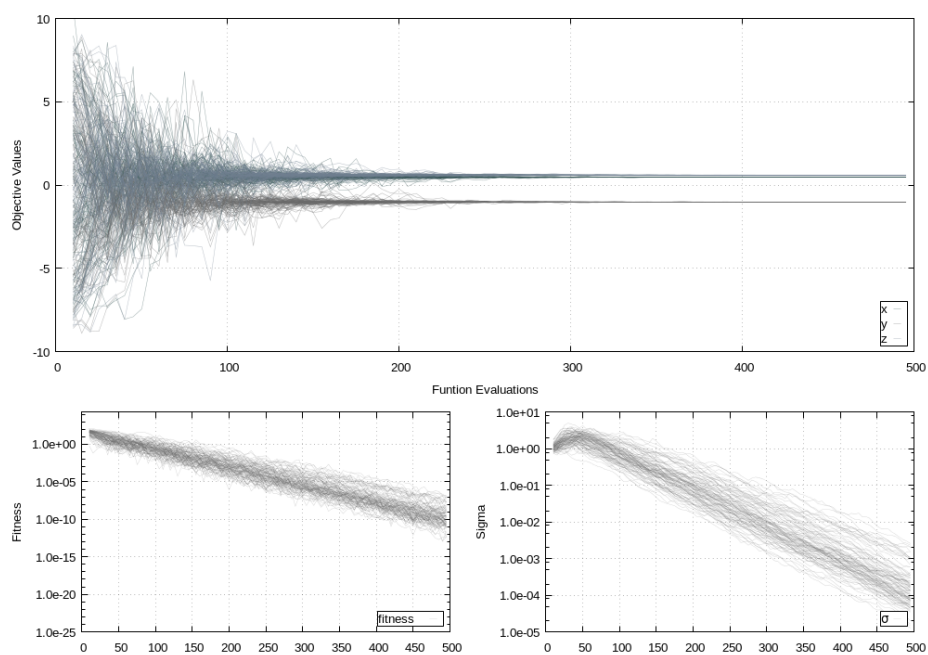


Abbildung 2.9.: Zu erkennen ist, dass nach ca. 300 Evaluationen der Zielfunktion keine großen Änderungen der Variablen zu erkennen sind. Bis zum Erreichen des Abbruchkriteriums (Function Value $\leq 10^{-25}$) werden noch ca. 400 Evaluationen benötigt, vgl. korrespondierender Boxplot.

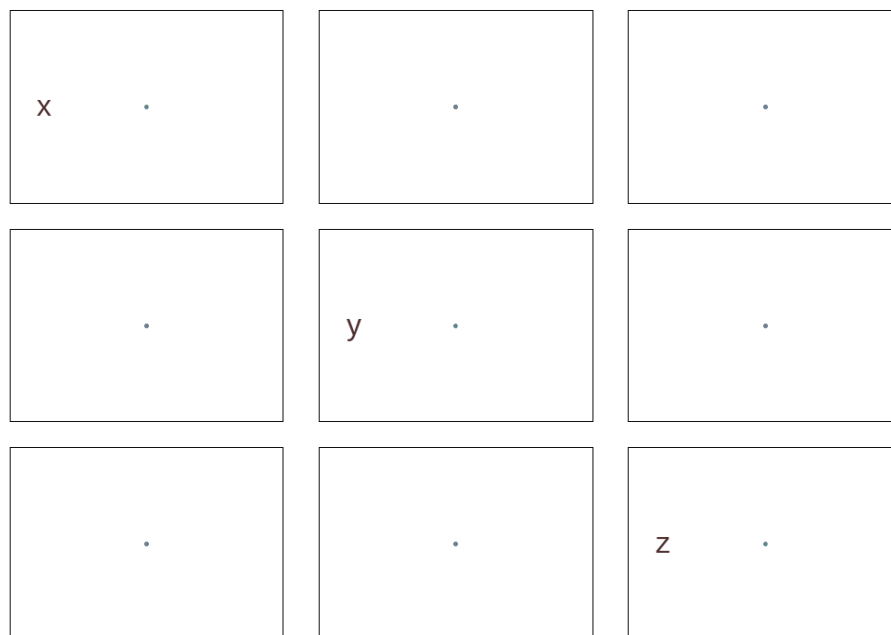
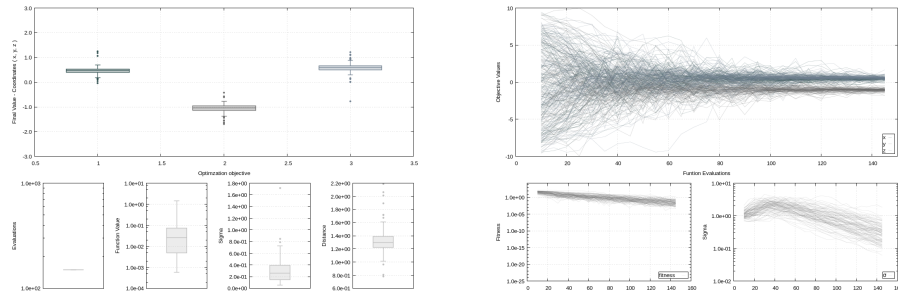


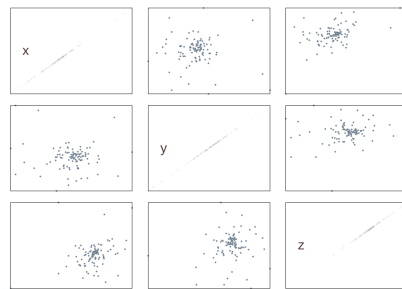
Abbildung 2.10.: Scatter-Plot der Ergebnisse der evolutionären Kalibrierung. Die Endergebnisse streuen in keiner Dimension, das wird aus dieser Darstellung deutlich.

2.5. REALISIERUNG DER KALIBRIERUNG



(a) Statistisch verteilte Endwerte für die Koordinaten der Kalibrierung.

(b) Liniplot der bei 140 Evaluationen abgebrochenen Verläufe. Gut zu sehen ist der Verlauf der Objektvariablen, die sich von Generation zu Generation dem realen Wert nähern



(c) Statistische Streuung um einen Mittelwert. So in etwa kann man die Lösungen der Komplexen Probleme erwarten.

Abbildung 2.11.: Analog zu der Abbildungen 2.11b, 2.11a und 2.11c zeigen die Plots die gleichen Darstellungen. Hier gezeigt wird wie sich eine statistische Verteilung in den Plots manifestieren würde. Um das zu demonstrieren wurde das Abbruchkriterium auf lediglich 150 Evaluationen der Zielfunktion eingestellt. Zu diesem Zeitpunkt können die Objektvariablen bereits einen passablen Wert erreicht haben oder noch abweichende Werte aufweisen (vgl. 2.9).

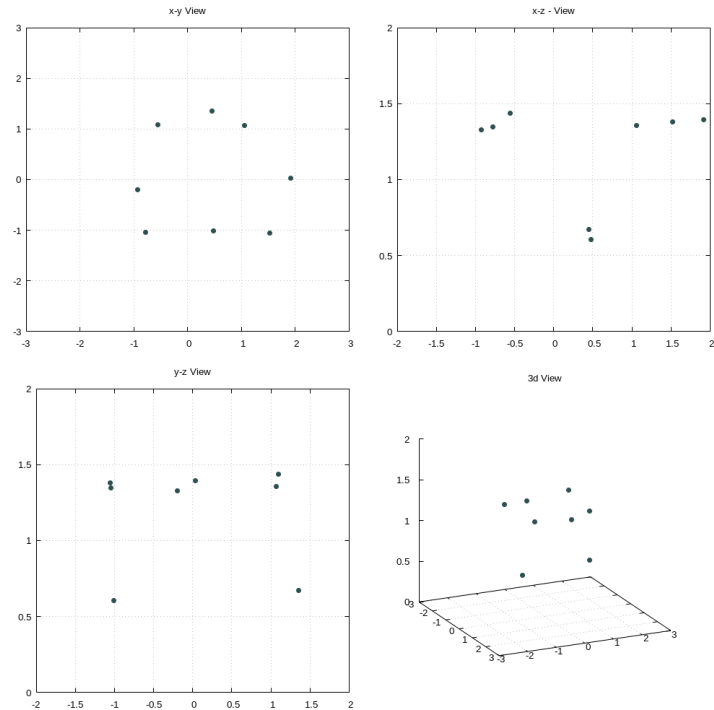
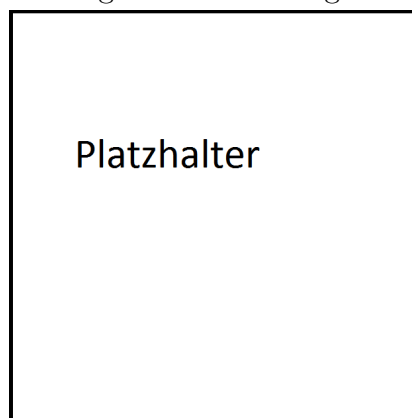
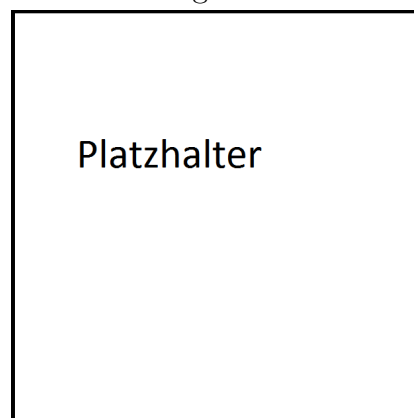


Abbildung 2.12.: Visualisierung des Kalibrierendergebnis. Abgebildet sind die gefundenen Antennenkoordinaten (Punkte) in drei Raumsichten. Die zusätzliche, dreidimensionale Ansicht dient der Übersicht.

Abbildung 2.13.: Werkzeuge die bei der Kalibrierung verwendet werden.



(a) Laser Distanzmesser



(b) Kalibrierstück

2.6. Betrachtung der Komplexität

Im Folgenden wird eine Betrachtung der Komplexität des in Abschnitt 2.2 entwickelten Modells präsentiert. Diese Betrachtung ist wichtig für die Parametrisierung des Optimierungsverfahrens. Es wird eine Visualisierung des Fitness-Raums gezeigt und mit Benchmark-Funktionen verglichen.

2.7. Software

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

2.7.1. Shark

2.7.2. Implementation

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices

bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

Nulla malesuada porttitor diam. Donec felis erat, congue non, volutpat at, tincidunt tristique, libero. Vivamus viverra fermentum felis. Donec nonummy pellentesque ante. Phasellus adipiscing semper elit. Proin fermentum massa ac quam. Sed diam turpis, molestie vitae, placerat a, molestie nec, leo. Maecenas lacinia. Nam ipsum ligula, eleifend at, accumsan nec, suscipit a, ipsum. Morbi blandit ligula feugiat magna. Nunc eleifend consequat lorem. Sed lacinia nulla vitae enim. Pellentesque tincidunt purus vel magna. Integer non enim. Praesent euismod nunc eu purus. Donec bibendum quam in tellus. Nullam cursus pulvinar lectus. Donec et mi. Nam vulputate metus eu enim. Vestibulum pellentesque felis eu massa.

Schnittstelle für Dateneingabe

Im Folgenden wird die implementierte Schnittstelle besprochen mit der die Daten unter den Programmteilen ausgetauscht werden können. Die Schnittstelle umfasst im Wesentliche zwei Teile:

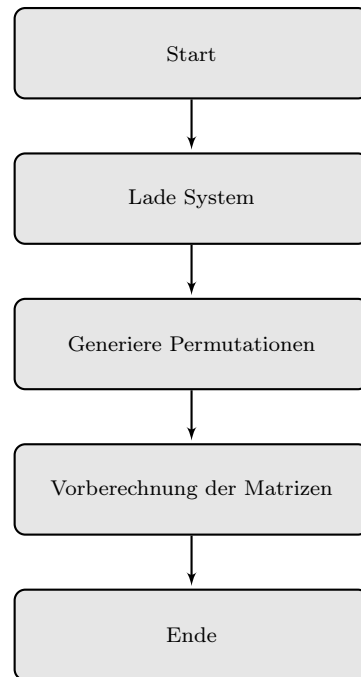
1. Eingabe für die gemessenen Phasenwerte
2. Ausgabe für die ermittelten Wellenzahlen

Der restliche Ablauf wird vom PRPS-Dienst als 'Black-Box' angesehen.

2.7.3. Ablaufdiagramme

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras

Abbildung 2.15.: Prozessschritte nach Start des Programms



viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

Nulla malesuada porttitor diam. Donec felis erat, congue non, volutpat at, tincidunt tristique, libero. Vivamus viverra fermentum felis. Donec nummy pellentesque ante. Phasellus adipiscing semper elit. Proin fermentum massa ac quam. Sed diam turpis, molestie vitae, placerat a, molestie nec, leo.

Maecenas lacinia. Nam ipsum ligula, eleifend at, accumsan nec, suscipit a, ipsum. Morbi blandit ligula feugiat magna. Nunc eleifend consequat lorem. Sed lacinia nulla vitae enim. Pellentesque tincidunt purus vel magna. Integer non enim. Praesent euismod nunc eu purus. Donec bibendum quam in tellus. Nullam cursus pulvinar lectus. Donec et mi. Nam vulputate metus eu enim. Vestibulum pellentesque felis eu massa.

Quisque ullamcorper placerat ipsum. Cras nibh. Morbi vel justo vitae lacus tincidunt ultrices. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. In hac habitasse platea dictumst. Integer tempus convallis augue. Etiam facilisis. Nunc elementum fermentum wisi. Aenean placerat. Ut imperdiet, enim sed gravida sollicitudin, felis odio placerat quam, ac pulvinar elit purus eget enim. Nunc vitae tortor. Proin tempus nibh sit amet nisl. Vivamus quis tortor vitae risus porta vehicula.

Fusce mauris. Vestibulum luctus nibh at lectus. Sed bibendum, nulla a faucibus semper, leo velit ultricies tellus, ac venenatis arcu wisi vel nisl. Vestibulum diam. Aliquam pellentesque, augue quis sagittis posuere, turpis lacus congue quam, in hendrerit risus eros eget felis. Maecenas eget erat in sapien mattis porttitor. Vestibulum porttitor. Nulla facilisi. Sed a turpis eu lacus commodo facilisis. Morbi fringilla, wisi in dignissim interdum, justo lectus sagittis dui, et vehicula libero dui cursus dui. Mauris tempor ligula sed lacus. Duis cursus enim ut augue. Cras ac magna. Cras nulla. Nulla egestas. Curabitur a leo. Quisque egestas wisi eget nunc. Nam feugiat lacus vel est. Curabitur consectetur.

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque

cursus luctus mauris.

Nulla malesuada porttitor diam. Donec felis erat, congue non, volutpat at, tincidunt tristique, libero. Vivamus viverra fermentum felis. Donec nonummy pellentesque ante. Phasellus adipiscing semper elit. Proin fermentum massa ac quam. Sed diam turpis, molestie vitae, placerat a, molestie nec, leo. Maecenas lacinia. Nam ipsum ligula, eleifend at, accumsan nec, suscipit a, ipsum. Morbi blandit ligula feugiat magna. Nunc eleifend consequat lorem. Sed lacinia nulla vitae enim. Pellentesque tincidunt purus vel magna. Integer non enim. Praesent euismod nunc eu purus. Donec bibendum quam in tellus. Nullam cursus pulvinar lectus. Donec et mi. Nam vulputate metus eu enim. Vestibulum pellentesque felis eu massa.

Abbildung 2.16.: Schritte die zur Lösungsfindung abgearbeitet werden

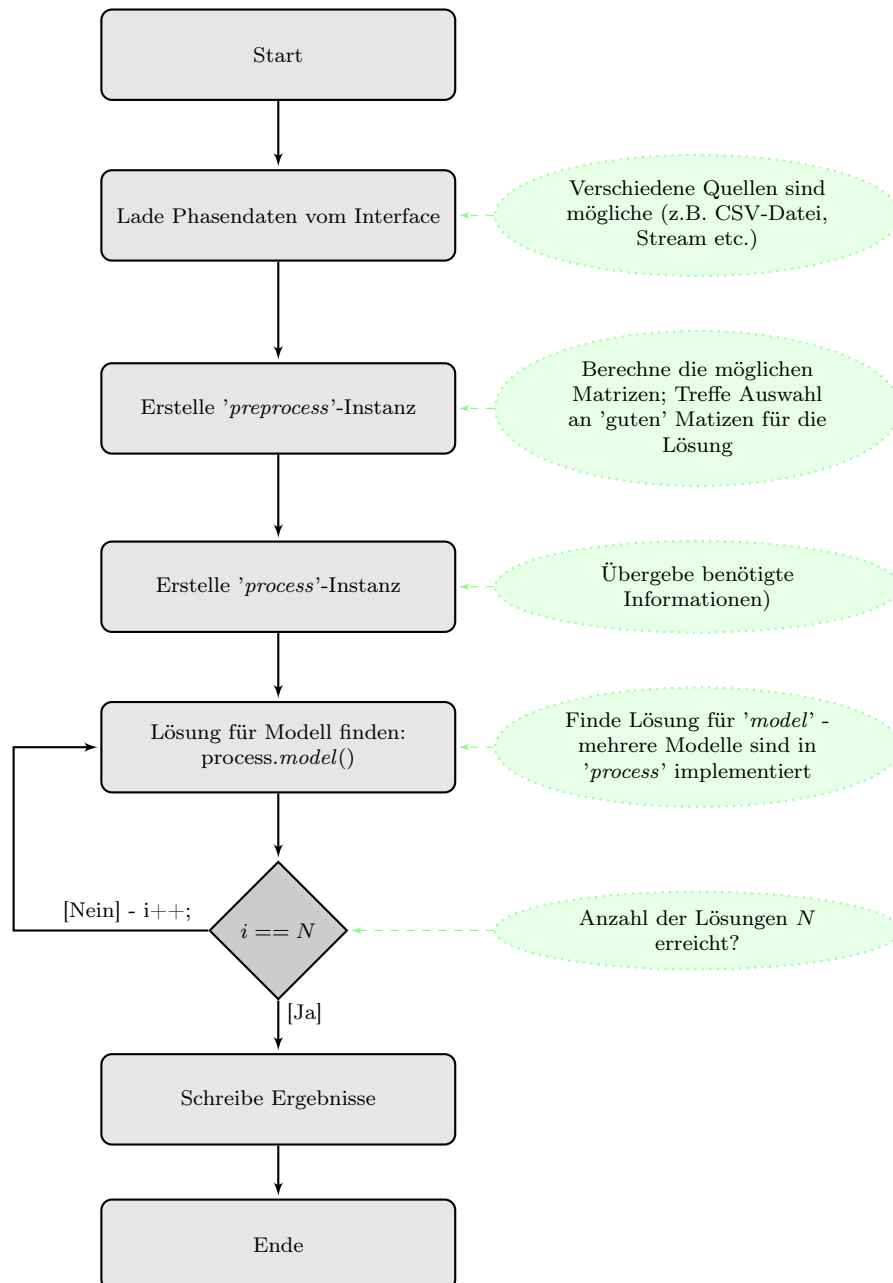
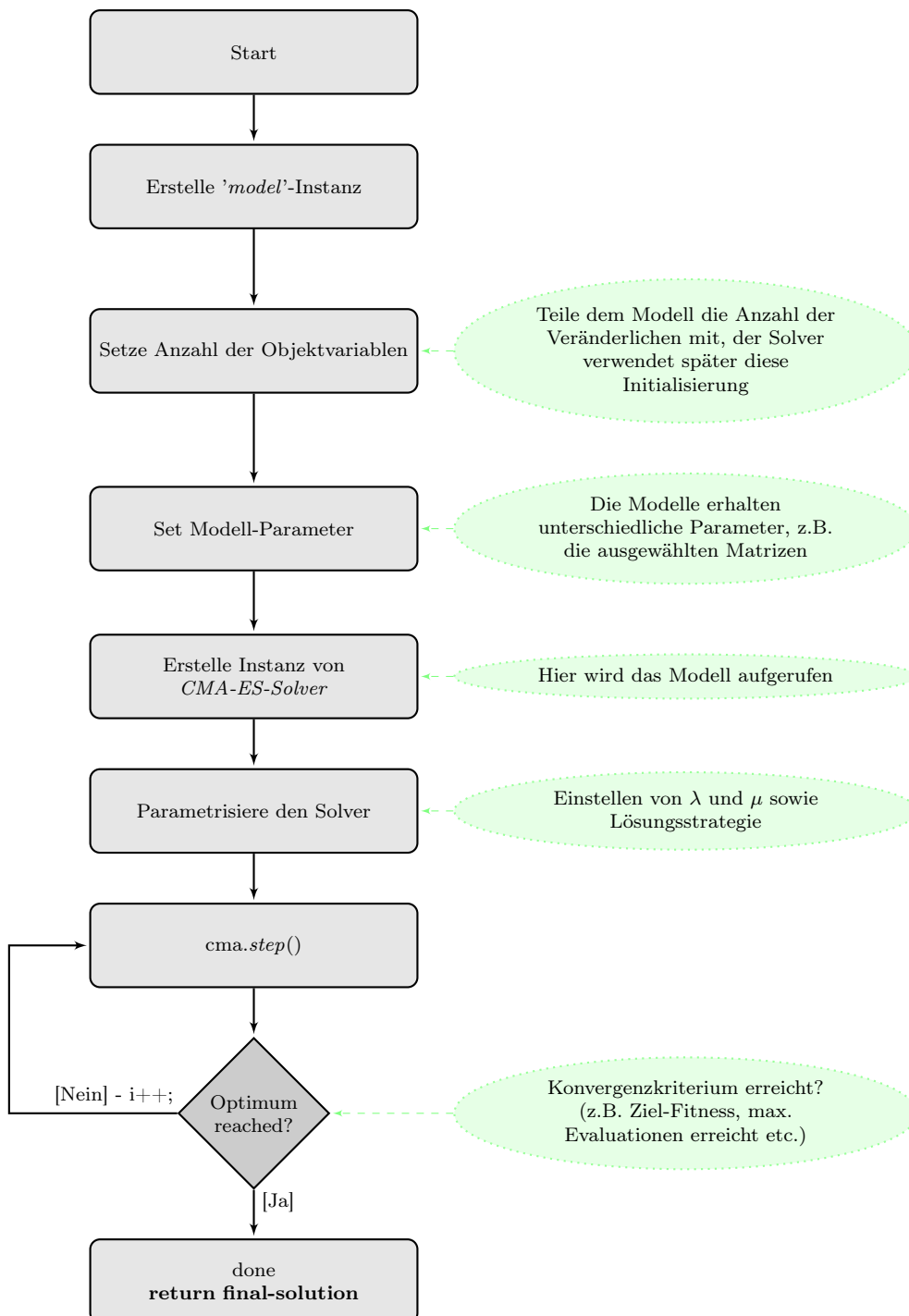


Abbildung 2.17.: Die Grafik zeigt den Ablauf im Modell um eine Lösung zu finden. Es werden so lange Evolutionsschritte durchgeführt bis das Konvergenzkriterium erreicht wird.



3. Ergebnisse und Erkenntnisse

In diesem Kapitel werden die Ergebnisse der Arbeit präsentiert. Zuerst werden künstliche Werte für die gemessene Phase als Eingabe für den Algorithmus verwendet. Darauf folgend werden Reale Messdaten als Input verwendet und die Resultate verglichen. Abschließend werden weitere Erkenntnisse präsentiert die während der Arbeit gewonnen werden konnten.

3.1. Ergebnisse

Die Ergebnisse der Arbeit werden hier vorgestellt. Die Modelle die in 2.2 entwickelt wurde, wurden in verschiedenen Experimenten untersucht.

Zunächst werden die Ergebnisse der idealen Messwerte vorgestellt. Dazu wurden eine Reihe von Punkten definiert, von denen die Idealen Phasenwerte ermittelt wurden.

3.2. Erkenntnisse

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis

natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

Nulla malesuada porttitor diam. Donec felis erat, congue non, volutpat at, tincidunt tristique, libero. Vivamus viverra fermentum felis. Donec nonummy pellentesque ante. Phasellus adipiscing semper elit. Proin fermentum massa ac quam. Sed diam turpis, molestie vitae, placerat a, molestie nec, leo. Maecenas lacinia. Nam ipsum ligula, eleifend at, accumsan nec, suscipit a, ipsum. Morbi blandit ligula feugiat magna. Nunc eleifend consequat lorem. Sed lacinia nulla vitae enim. Pellentesque tincidunt purus vel magna. Integer non enim. Praesent euismod nunc eu purus. Donec bibendum quam in tellus. Nullam cursus pulvinar lectus. Donec et mi. Nam vulputate metus eu enim. Vestibulum pellentesque felis eu massa.

Quisque ullamcorper placerat ipsum. Cras nibh. Morbi vel justo vitae lacus tincidunt ultrices. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. In hac habitasse platea dictumst. Integer tempus convallis augue. Etiam facilisis. Nunc elementum fermentum wisi. Aenean placerat. Ut imperdiet, enim sed gravida sollicitudin, felis odio placerat quam, ac pulvinar elit purus eget enim. Nunc vitae tortor. Proin tempus nibh sit amet nisl. Vivamus quis tortor vitae risus porta vehicula.

Fusce mauris. Vestibulum luctus nibh at lectus. Sed bibendum, nulla a faucibus semper, leo velit ultricies tellus, ac venenatis arcu wisi vel nisl. Vestibulum diam. Aliquam pellentesque, augue quis sagittis posuere, turpis lacus congue quam, in hendrerit risus eros eget felis. Maecenas eget erat in sapien mattis porttitor. Vestibulum porttitor. Nulla facilisi. Sed a turpis eu lacus commodo facilisis. Morbi fringilla, wisi in dignissim interdum, justo lectus sagittis dui, et vehicula libero dui cursus dui. Mauris tempor ligula sed lacus. Duis cursus enim ut augue. Cras ac magna. Cras nulla. Nulla egestas. Curabitur a leo. Quisque egestas wisi eget nunc. Nam feugiat lacus vel est. Curabitur consectetur.

Suspendisse vel felis. Ut lorem lorem, interdum eu, tincidunt sit amet, laoreet vitae, arcu. Aenean faucibus pede eu ante. Praesent enim elit, rutrum at, molestie non, nonummy vel, nisl. Ut lectus eros, malesuada sit amet, fermentum eu, sodales cursus, magna. Donec eu purus. Quisque vehicula, urna sed ultricies auctor, pede lorem egestas dui, et convallis elit erat sed nulla. Donec luctus. Curabitur et nunc. Aliquam dolor odio, commodo pretium, ultricies non, pharetra in, velit. Integer arcu est, nonummy in, fermentum faucibus, egestas vel, odio.

Sed commodo posuere pede. Mauris ut est. Ut quis purus. Sed ac odio. Sed vehicula hendrerit sem. Duis non odio. Morbi ut dui. Sed accumsan risus eget odio. In hac habitasse platea dictumst. Pellentesque non elit. Fusce sed justo eu urna porta tincidunt. Mauris felis odio, sollicitudin sed, volutpat a, ornare

ac, erat. Morbi quis dolor. Donec pellentesque, erat ac sagittis semper, nunc dui lobortis purus, quis congue purus metus ultricies tellus. Proin et quam. Class aptent taciti sociosqu ad litora torquent per conubia nostra, per inceptos hymenaeos. Praesent sapien turpis, fermentum vel, eleifend faucibus, vehicula eu, lacus.

Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Donec odio elit, dictum in, hendrerit sit amet, egestas sed, leo. Praesent feugiat sapien aliquet odio. Integer vitae justo. Aliquam vestibulum fringilla lorem. Sed neque lectus, consectetur at, consectetur sed, eleifend ac, lectus. Nulla facilisi. Pellentesque eget lectus. Proin eu metus. Sed porttitor. In hac habitasse platea dictumst. Suspendisse eu lectus. Ut mi mi, lacinia sit amet, placerat et, mollis vitae, dui. Sed ante tellus, tristique ut, iaculis eu, malesuada ac, dui. Mauris nibh leo, facilisis non, adipiscing quis, ultrices a, dui.

Morbi luctus, wisi viverra faucibus pretium, nibh est placerat odio, nec commodo wisi enim eget quam. Quisque libero justo, consectetur a, feugiat vitae, porttitor eu, libero. Suspendisse sed mauris vitae elit sollicitudin malesuada. Maecenas ultricies eros sit amet ante. Ut venenatis velit. Maecenas sed mi eget dui varius euismod. Phasellus aliquet volutpat odio. Vestibulum ante ipsum primis in faucibus orci luctus et ultrices posuere cubilia Curae; Pellentesque sit amet pede ac sem eleifend consectetur. Nullam elementum, urna vel imperdiet sodales, elit ipsum pharetra ligula, ac pretium ante justo a nulla. Curabitur tristique arcu eu metus. Vestibulum lectus. Proin mauris. Proin eu nunc eu urna hendrerit faucibus. Aliquam auctor, pede consequat laoreet varius, eros tellus scelerisque quam, pellentesque hendrerit ipsum dolor sed augue. Nulla nec lacus.

Suspendisse vitae elit. Aliquam arcu neque, ornare in, ullamcorper quis, commodo eu, libero. Fusce sagittis erat at erat tristique mollis. Maecenas sapien libero, molestie et, lobortis in, sodales eget, dui. Morbi ultrices rutrum lorem. Nam elementum ullamcorper leo. Morbi dui. Aliquam sagittis. Nunc placerat. Pellentesque tristique sodales est. Maecenas imperdiet lacinia velit. Cras non urna. Morbi eros pede, suscipit ac, varius vel, egestas non, eros. Praesent malesuada, diam id pretium elementum, eros sem dictum tortor, vel consectetur odio sem sed wisi.

4. Diskussion

Vergleich der Ergebnisse mit den Zielen der Arbeit.

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

Nulla malesuada porttitor diam. Donec felis erat, congue non, volutpat at, tincidunt tristique, libero. Vivamus viverra fermentum felis. Donec nonummy pellentesque ante. Phasellus adipiscing semper elit. Proin fermentum massa ac quam. Sed diam turpis, molestie vitae, placerat a, molestie nec, leo. Maecenas lacinia. Nam ipsum ligula, eleifend at, accumsan nec, suscipit a, ipsum. Morbi blandit ligula feugiat magna. Nunc eleifend consequat lorem. Sed lacinia nulla vitae enim. Pellentesque tincidunt purus vel magna. Integer non enim. Praesent euismod nunc eu purus. Donec bibendum quam in tellus. Nullam cursus pulvinar lectus. Donec et mi. Nam vulputate metus eu enim. Vestibulum pellentesque felis eu massa.

Quisque ullamcorper placerat ipsum. Cras nibh. Morbi vel justo vitae lacus tincidunt ultrices. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. In hac habitasse platea dictumst. Integer tempus convallis augue. Etiam facilisis. Nunc elementum fermentum wisi. Aenean placerat. Ut imperdiet,

4.1. VERBESSERUNGEN

enim sed gravida sollicitudin, felis odio placerat quam, ac pulvinar elit purus eget enim. Nunc vitae tortor. Proin tempus nibh sit amet nisl. Vivamus quis tortor vitae risus porta vehicula.

Fusce mauris. Vestibulum luctus nibh at lectus. Sed bibendum, nulla a faucibus semper, leo velit ultricies tellus, ac venenatis arcu wisi vel nisl. Vestibulum diam. Aliquam pellentesque, augue quis sagittis posuere, turpis lacus congue quam, in hendrerit risus eros eget felis. Maecenas eget erat in sapien mattis porttitor. Vestibulum porttitor. Nulla facilisi. Sed a turpis eu lacus commodo facilisis. Morbi fringilla, wisi in dignissim interdum, justo lectus sagittis dui, et vehicula libero dui cursus dui. Mauris tempor ligula sed lacus. Duis cursus enim ut augue. Cras ac magna. Cras nulla. Nulla egestas. Curabitur a leo. Quisque egestas wisi eget nunc. Nam feugiat lacus vel est. Curabitur consectetur.

4.1. Verbesserungen

Wie in den Ergebnissen gezeigt, können unter gewissen Umständen (schlechte Konditionierung, geringe Anzahl an Antennen) unzureichende Ergebnisse erzielt werden. Zur Zeit wird dieser Umstand durch eine häufigere Anzahl an Lösungsversuchen, sowie Verwendung verschiedener Antennenkombinationen kompensiert. Dadurch erhöht sich jedoch die Ausführungszeit, bzw. die Zeit bis ein Ergebnis Vorliegt auf zum Teil mehrere Sekunden. Das liegt außerhalb der Anforderungen.

Im Rahmen dieser Arbeit konnte eine automatische Kalibrierung nicht mehr entwickelt und erprobt werden. Die vorgestellten Ergebnisse sind prinzipiell dazu geeignet auf dieser Basis ein solches System zu entwickeln.

Die Ergebnisse dieser Arbeit weisen noch relativ große Abweichungen in der berechneten z-Koordinate auf. Warum diese auftreten konnte nicht mehr abschließend geklärt werden.

4.2. Ausblick

Das Modell, das in dieser Arbeit entwickelt wurde, ermöglicht eine Anwendung Abseits der Positionsberechnung. Es erlaubt ein anderes Problem zu Lösung, dass durch die Freie Anordnung der Antennen entsteht. Wenn mehrere Tags im Raum identifiziert werden, muss die Steuerung der Antennenumschaltung (diese bestimmt von welcher Antenne gerade gelesen wird - es können nicht gleichzeitig alle Antennen gelesen werden) zur Zeit alle Antennen in einem Round-Robin-Verfahren nach einer gewissen Zeit umschalten. Nach einer Umschaltung kann es dazu kommen, dass keine der Antennen

einen der zuvor identifizierten Tags "sieht". Da die Umschaltung zur Zeit zufällig zur nächsten Antenne springt, werden auch Antennen genommen, die keine günstige Positionsberechnung erlauben.

Die Bestimmung der Kondition für jede Konfiguration aus vier Antennen kann dazu verwendet werden eine gewisse Intelligenz beizutragen. Dazu würden aus dem gewählten Antennenaufbau die Antennenkombinationen ihrer Konditionszahl nach Aufsteigend¹] sortiert und diese Antennenkombinationen von der Antennenumschaltung bevorzugt. Dadurch werden stets gut konditionierte Kombinationen gewählt.

¹zur Erinnerung, gute Kondition = kleine Konditionszahl

5. Schluss

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

5.1. Verbesserungen

Wie in den Ergebnissen gezeigt, können unter gewissen Umständen (schlechte Konditionierung, geringe Anzahl an Antennen) unzureichende Ergebnisse erzielt werden. Zur Zeit wird dieser Umstand durch eine häufigere Anzahl an Lösungsversuchen, sowie Verwendung verschiedener Antennenkombinationen kompensiert. Dadurch erhöht sich jedoch die Ausführungszeit, bzw. die Zeit bis ein Ergebnis Vorliegt auf zum Teil mehrere Sekunden. Das liegt außerhalb der Anforderungen.

Im Rahmen dieser Arbeit konnte eine automatische Kalibrierung nicht mehr entwickelt und erprobt werden. Die vorgestellten Ergebnisse sind prinzipiell dazu geeignet auf dieser Basis ein solches System zu entwickeln.

Die Ergebnisse dieser Arbeit weisen noch relativ große Abweichungen in der berechneten z-Koordinate auf. Warum diese auftreten konnte nicht mehr abschließend geklärt werden.

5.2. Ausblick

Das Modell, das in dieser Arbeit entwickelt wurde, ermöglicht eine Anwendung Abseits der Positionsberechnung. Es erlaubt ein anderes Problem zu Lösung, dass durch die Freie Anordnung der Antennen entsteht. Wenn mehrere Tags im Raum identifiziert werden, muss die Steuerung der Antennenumschaltung (diese bestimmt von welcher Antenne gerade gelesen wird - es können nicht gleichzeitig alle Antennen gelesen werden) zur Zeit alle Antennen in einem Round-Robin-Verfahren nach einer gewissen Zeit umschalten. Nach einer Umschaltung kann es dazu kommen, dass keine der Antennen einen der zuvor identifizierten Tags "sieht". Da die Umschaltung zur Zeit zufällig zur nächsten Antenne springt, werden auch Antennen genommen, die keine günstige Positionsberechnung erlauben.

Die Bestimmung der Kondition für jede Konfiguration aus vier Antennen kann dazu verwendet werden eine gewisse Intelligenz beizutragen. Dazu würden aus dem gewählten Antennenaufbau die Antennenkombinationen ihrer Konditionszahl nach Aufsteigend¹] sortiert und diese Antennenkombinationen von der Antennenumschaltung bevorzugt. Dadurch werden stets gut konditionierte Kombinationen gewählt.

¹zur Erinnerung, gute Kondition = kleine Konditionszahl

A. Abbildungen

A.1. Messaufbauten

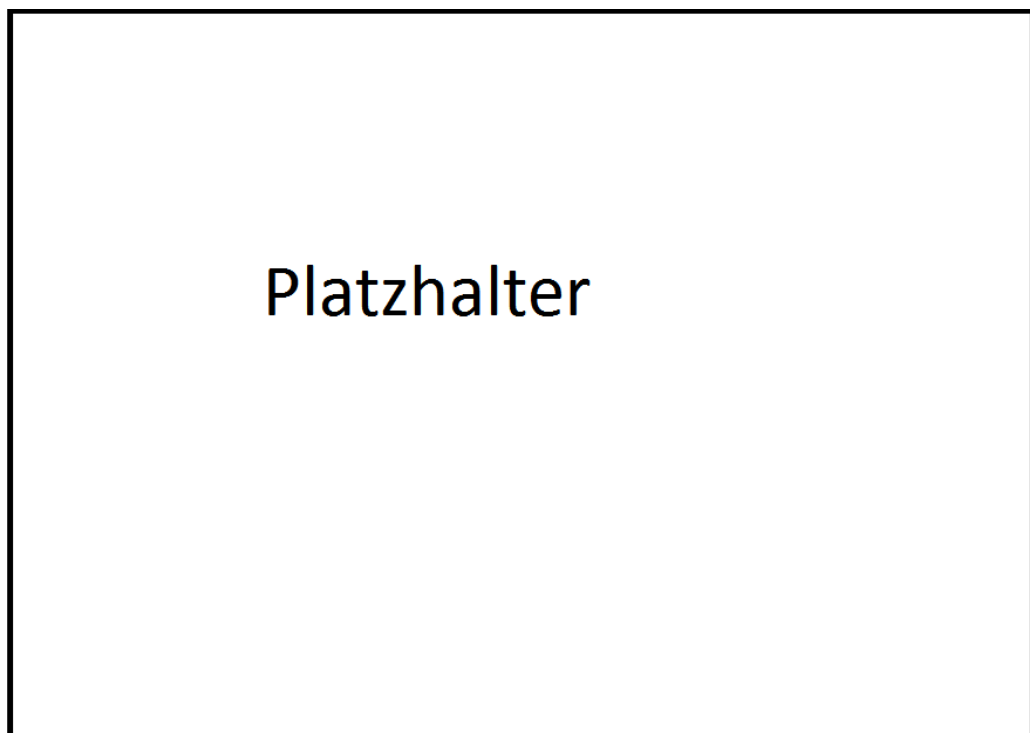


Abbildung A.1.: PRPS-Messsystem in der "Spinnen"-Konfiguration. Es umfasst vier Messwertgeber und eine Recheneinheit.

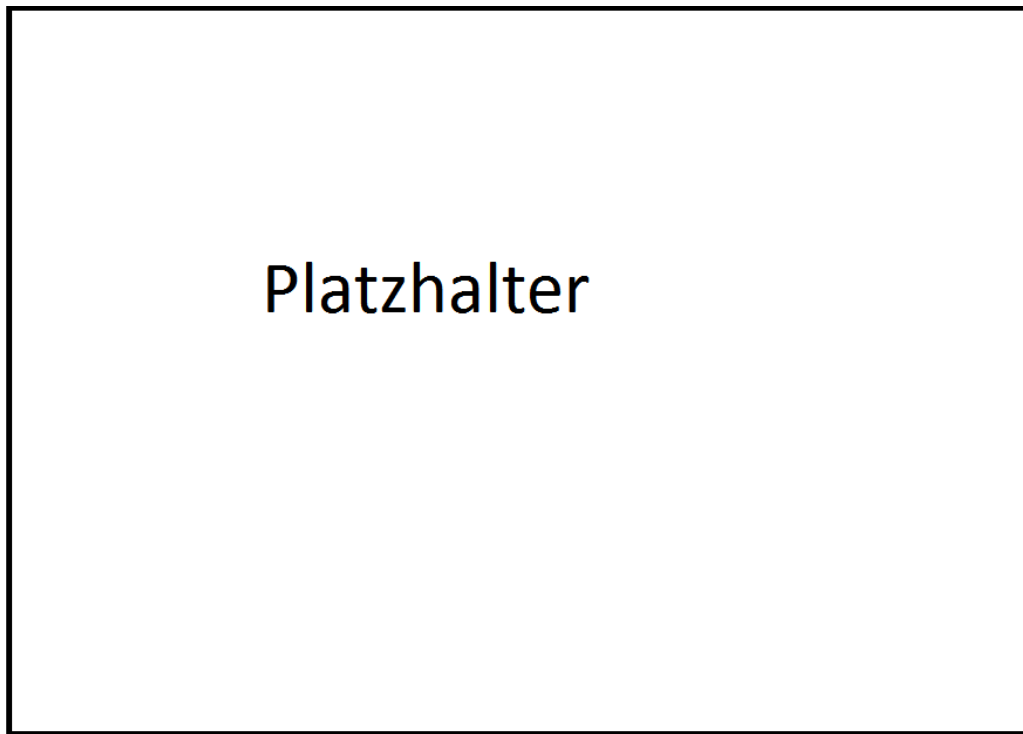


Abbildung A.2.: Aufbau des für die Kalibrierung verwendeten Messaufbaus.

B. Gnuplot Skripte

B.1. Boxplot

Listing B.1: Gnuplot Boxplot-Skript

```
1  set style line 1 linetype 1 linecolor rgbcolor "#2f4f4f" linewidth 1.5 pointtype  
   7 pointsize .5 pointinterval 1  
2  set style line 2 linetype 1 linecolor rgbcolor "#696969" linewidth 1.5 pointtype  
   7 pointsize .5 pointinterval 1  
3  set style line 3 linetype 1 linecolor rgbcolor "#708090" linewidth 1.5 pointtype  
   7 pointsize .5 pointinterval 1  
4  set style line 4 linetype 1 linecolor rgbcolor "#bebebe" linewidth 1.5 pointtype  
   7 pointsize .5 pointinterval 1  
5  
6  if( i == 0 ) set terminal pngcairo truecolor transparent background "#ffffff"  
   enhanced font "arial,10" size w, h  
7  
8  set style fill transparent solid 0.3 noborder  
9  #set style boxplot outliers pointtype 19  
10 #set style data boxplot  
11 #set key right bottom vertical Left noreverse enhanced box sample .2  
12 #set key opaque  
13 set grid  
14  
15 #in this column we find the Data for sigma  
16 lastDataCol = 3+a+2  
17 #int this column we expect the vector  
18 vectorCol = 3+a+3  
19 inputfile = "data/single_".i.".dat"  
20 outMultiplot = "img/boxen/kondensiert/".i.".png"  
21  
22 set output outMultiplot  
23 set multiplot layout 1,3  
24 unset logscale  
25 set autoscale  
26 unset label  
27  
28 #-----  
29 #setup the 1. plot  
30 set style data boxplot  
31 set xlabel "Optimization objective"  
32 set ylabel "Final Value - Coordinates ( x, y, z )"  
33  
34 set size 1, .6  
35 set origin .0,.4  
36 set autoscale  
37 set xrange [.5:a+.5]  
38 set xtics  
39  
40 set ytics format "%.1f"  
41 set yrange [-3:3]  
42 if(a>3) set y2tics format "%.1f"  
43 if(a>3) set y2label "Final Value - Wavenumbers ( n )"  
44  
45 print "a=",a  
46 if(a==7) set xtics ("x" 1, "y" 2, "z" 3 ) scale 0.0  
47 if(a==3) plot inputfile u (1):5 ls 1 axes x1y1 notitle, \  
48     '' u (2):6 ls 2 axes x1y1 notitle, \  
49     '' u (3):7 ls 3 axes x1y1 notitle  
50 if(a==3) unset y2tics  
51 if(a==3) unset y2label  
52  
53 if(a==6) plot inputfile u (1):5 ls 1 notitle, \  
54     '' u (2):6 ls 2 notitle, \  
55     '' u (3):7 ls 3 notitle, \  
56     '' u (4):8 ls 4 notitle, \  
57     '' u (5):9 ls 4 notitle, \  
58     '' u (6):10 ls 4 notitle  
59
```

B.1. BOXPLOT

```
60 if(a==7) set xtics ("x" 1, "y" 2, "z" 3, "n0" 4, "n1" 5, "n2" 6, "n3" 7) scale 0.0
61
62 if(a==7) plot inputfile u ($2 < limit ? (1): 1/0):5 ls 1 axes xly1 notitle, \
63     '' u ($2 < limit ? (2): 1/0):6 ls 2 axes xly1 notitle, \
64     '' u ($2 < limit ? (3): 1/0):7 ls 3 axes xly1 notitle, \
65     '' u ($2 < limit ? (4): 1/0):8 ls 4 axes xly2 notitle, \
66     '' u ($2 < limit ? (5): 1/0):9 ls 4 axes xly2 notitle, \
67     '' u ($2 < limit ? (6): 1/0):10 ls 4 axes xly2 notitle, \
68     '' u ($2 < limit ? (7): 1/0):11 ls 4 axes xly2 notitle
69
70
71 if(a==8) set xtics ("x" 1, "y" 2, "z" 3, "n0" 4, "n1" 5, "n2" 6, "n3" 7, "n4" 8)
72     scale 0.0
73
74 if(a==8) plot inputfile u ($2 < limit ? (1): 1/0):5 ls 1 axes xly1 notitle, \
75     '' u ($2 < limit ? (2): 1/0):6 ls 2 axes xly1 notitle, \
76     '' u ($2 < limit ? (3): 1/0):7 ls 3 axes xly1 notitle, \
77     '' u ($2 < limit ? (4): 1/0):8 ls 4 axes xly2 notitle, \
78     '' u ($2 < limit ? (5): 1/0):9 ls 4 axes xly2 notitle, \
79     '' u ($2 < limit ? (6): 1/0):10 ls 4 axes xly2 notitle, \
80     '' u ($2 < limit ? (7): 1/0):11 ls 4 axes xly2 notitle, \
81     '' u ($2 < limit ? (8): 1/0):12 ls 4 axes xly2 notitle
82
83 if(a==9) set xtics ("x" 1, "y" 2, "z" 3, "n0" 4, "n1" 5, "n2" 6, "n3" 7, "n4" 8, "N5"
84     9) scale 0.0
85
86 if(a==9) plot inputfile u ($2 < limit ? (1): 1/0):5 ls 1 axes xly1 notitle, \
87     '' u ($2 < limit ? (2): 1/0):6 ls 2 axes xly1 notitle, \
88     '' u ($2 < limit ? (3): 1/0):7 ls 3 axes xly1 notitle, \
89     '' u ($2 < limit ? (4): 1/0):8 ls 4 axes xly2 notitle, \
90     '' u ($2 < limit ? (5): 1/0):9 ls 4 axes xly2 notitle, \
91     '' u ($2 < limit ? (6): 1/0):10 ls 4 axes xly2 notitle, \
92     '' u ($2 < limit ? (7): 1/0):11 ls 4 axes xly2 notitle, \
93     '' u ($2 < limit ? (8): 1/0):12 ls 4 axes xly2 notitle, \
94     '' u ($2 < limit ? (9): 1/0):12 ls 4 axes xly2 notitle
95
96 if(a==10) set xtics ("x" 1, "y" 2, "z" 3, "n0" 4, "n1" 5, "n2" 6, "n3" 7, "n4" 8, "N5"
97     " 9, "N6" 10) scale 0.0
98
99 if(a==10) plot inputfile u ($2 < limit ? (1): 1/0):5 ls 1 axes xly1 notitle, \
100     '' u ($2 < limit ? (2): 1/0):6 ls 2 axes xly1 notitle, \
101     '' u ($2 < limit ? (3): 1/0):7 ls 3 axes xly1 notitle, \
102     '' u ($2 < limit ? (4): 1/0):8 ls 4 axes xly2 notitle, \
103     '' u ($2 < limit ? (5): 1/0):9 ls 4 axes xly2 notitle, \
104     '' u ($2 < limit ? (6): 1/0):10 ls 4 axes xly2 notitle, \
105     '' u ($2 < limit ? (7): 1/0):11 ls 4 axes xly2 notitle, \
106     '' u ($2 < limit ? (8): 1/0):12 ls 4 axes xly2 notitle, \
107     '' u ($2 < limit ? (9): 1/0):12 ls 4 axes xly2 notitle, \
108     '' u ($2 < limit ? (10): 1/0):12 ls 4 axes xly2 notitle
109
110 if(a==11) set xtics ("x" 1, "y" 2, "z" 3, "n0" 4, "n1" 5, "n2" 6, "n3" 7, "n4" 8, "N5"
111     " 9, "N6" 10, "N7" 11) scale 0.0
112
113 if(a==11) plot inputfile u ($2 < limit ? (1): 1/0):5 ls 1 axes xly1 notitle, \
114     '' u ($2 < limit ? (2): 1/0):6 ls 2 axes xly1 notitle, \
115     '' u ($2 < limit ? (3): 1/0):7 ls 3 axes xly1 notitle, \
116     '' u ($2 < limit ? (4): 1/0):8 ls 4 axes xly2 notitle, \
117     '' u ($2 < limit ? (5): 1/0):9 ls 4 axes xly2 notitle, \
118     '' u ($2 < limit ? (6): 1/0):10 ls 4 axes xly2 notitle, \
119     '' u ($2 < limit ? (7): 1/0):11 ls 4 axes xly2 notitle, \
120     '' u ($2 < limit ? (8): 1/0):12 ls 4 axes xly2 notitle, \
121     '' u ($2 < limit ? (9): 1/0):12 ls 4 axes xly2 notitle, \
122     '' u ($2 < limit ? (10): 1/0):12 ls 4 axes xly2 notitle, \
123     '' u ($2 < limit ? (11): 1/0):12 ls 4 axes xly2 notitle
124
125 unset label
126 unset y2label
127 unset y2range
128 unset y2tics
129
130 #-----
131 #setup the 2. plot
132
133 set boxwidth 0.05 relative
134
135 set autoscale
136 set xlabel ""
137 set logscale y
138 set ylabel "Evaluations"
139 set size .25, .4
140 set origin .0,.0
141 unset xtics
142 #set xrange [-.2:.4]
143 set ytics format "%.1e"
```

```
143 #setup the 3. plot
144 set logscale y
145 set ytics
146
147 set xlabel ""
148 set ylabel "Function Value"
149 set size .25, .4
150 set origin .25,.0
151 unset xtics
152 set ytics format "%.1e"
153
154 plot inputfile u ($2 < limit ? (1): 1/0):3 ls 4 notitle
155
156 ##
157 #setup the 4. plot
158 set xlabel ""
159 set ylabel "Sigma"
160 set ytics format "%.1e"
161
162 set size .25, .4
163 set origin .50,.0
164
165 unset logscale
166 set autoscale
167 unset xtics
168 set ytics
169
170 plot inputfile u ($2 < limit ? (1): 1/0):lastDataCol ls 4 notitle
171
172 ##
173 #setup the 5. plot
174 set xlabel ""
175 set ylabel "Distance"
176 set ytics format "%.1e"
177
178 set size .25, .4
179 set origin .75,.0
180
181 set autoscale
182 unset xtics
183 set ytics
184
185 plot inputfile u ($2 < limit ? (1): 1/0):vectorCol ls 4 notitle
186
187 ##
188 i=i+1
189
190 unset multiplot
191 unset xtics
192
193 if (i < m) reread
194 i=0
```

B.2. Lineplot

Listing B.2: Gnuplot Lineplot-Skript

```
1  #prerequisites set i, n and the number of antennas to proper values
2  at(file, row, col) = system( sprintf("awk -v row=%d -v col=%d 'NR == row {print
   $col}' %s", row, col, file) )
3
4  set style line 1 linetype 1 linecolor rgbcolor "#882f4f4f" linewidth .5
5  set style line 2 linetype 1 linecolor rgbcolor "#88696969" linewidth .5
6  set style line 3 linetype 1 linecolor rgbcolor "#88708090" linewidth .5
7  set style line 4 linetype 1 linecolor rgbcolor "#ccbebebe" linewidth .5
8
9  set style line 5 linetype 1 linecolor rgbcolor "#99696969" linewidth .3
10
11 if( i == 0 ) set terminal pngcairo truecolor transparent background "#ffffff"
    enhanced font "arial,10" size w, h
12
13 set key right bottom vertical Left noreverse enhanced box samplen .2
14 set key opaque
15 set grid
16
17 lastDataCol = 3+a+2
18 inputfile = "data/" . i . ".dat"
19 outMultiplot = "img/linien/kondensiert/" . i . ".png"
20
21 file=inputfile ; row=2 ; col=2
22
23 set output outMultiplot
24 set multiplot layout 1,3
25 unset logscale
26 set autoscale
27
28 #-----
29 stats inputfile u 1 name "Stat" nooutput
30
31 #print "test " . at(file, Stat_records, 1)
32
33 locallimit=0.001*limit
34 if(a<=3)print "local limit is: ",locallimit
35
36 #setup the first plot
37 set xrange [0:locallimit]
38
39 set ytics format "%.0f"
40 set yrange [-10:10]
41
42 if(a>3) set autoscale
43
44 set clip one
45 set xlabel "Funtion Evaluations"
46 set ylabel "Objective Values"
47 set xtics
48 set ytics
49 set size 1., .6
50 set origin .0,.4
51
52
53 #print "local locallimit ",locallimit
54
55 if( a==3 ) plot inputfile u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):4 w lines title "x" ls
    1, \
56         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):5 w lines title "y" ls 2, \
57         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):6 w lines title "z" ls 3
58
59 if( a==7 ) plot inputfile u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):4 w lines title "x" ls 1
    , \
60         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):5 w lines title "y" ls 2, \
61         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):6 w lines title "z" ls 3, \
62         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):7 w lines title "n0" ls 4, \
63         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):8 w lines title "n1" ls 4, \
64         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):9 w lines title "n2" ls 4, \
65         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):10 w lines title "n3" ls 4
66
67 if( a==8 ) plot inputfile u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):7 w lines title "n0" ls
    4, \
68         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):8 w lines title "n1" ls 4, \
69         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):9 w lines title "n2" ls 4, \
70         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):10 w lines title "n3" ls 4, \
71         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):11 w lines title "n4" ls 4, \
72         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):4 w lines title "x" ls 1, \
73         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):5 w lines title "y" ls 2, \
74         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):6 w lines title "z" ls 3
75
```

```

76 if( a==9 ) plot inputfile u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):7 w lines title "n0" ls
77     4, \
78         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):8 w lines title "n1" ls 4, \
79         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):9 w lines title "n2" ls 4, \
80         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):10 w lines title "n3" ls 4, \
81         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):11 w lines title "n4" ls 4, \
82         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):12 w lines title "n5" ls 4, \
83         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):4 w lines title "x" ls 1, \
84         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):5 w lines title "y" ls 2, \
85         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):6 w lines title "z" ls 3
86
87 if( a==10 ) plot inputfile u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):7 w lines title "n0"
88     ls 4, \
89         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):8 w lines title "n1" ls 4, \
90         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):9 w lines title "n2" ls 4, \
91         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):10 w lines title "n3" ls 4, \
92         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):11 w lines title "n4" ls 4, \
93         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):12 w lines title "n5" ls 4, \
94         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):13 w lines title "n6" ls 4, \
95         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):4 w lines title "x" ls 1, \
96         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):5 w lines title "y" ls 2, \
97         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):6 w lines title "z" ls 3
98
99 if( a==11 ) plot inputfile u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):7 w lines title "n0"
100     ls 4, \
101         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):8 w lines title "n1" ls 4, \
102         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):9 w lines title "n2" ls 4, \
103         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):10 w lines title "n3" ls 4, \
104         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):11 w lines title "n4" ls 4, \
105         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):12 w lines title "n5" ls 4, \
106         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):13 w lines title "n6" ls 4, \
107         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):14 w lines title "n7" ls 4, \
108         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):4 w lines title "x" ls 1, \
109         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):5 w lines title "y" ls 2, \
110         "" u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):6 w lines title "z" ls 3
111
112 set autoscale
113
114 set ytics format "%.1e"
115 set logscale y
116 set xlabel ""
117 set ylabel "Function Value"
118 set size .5, .4
119 set yrange [1e-25:20000]
120 set origin .0,.0
121 plot inputfile u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):2 w lines ls 5 title "fitness"
122
123 set size .5, .4
124 set origin .5,.0
125 set autoscale
126 #set yrange [1e-10:2]
127 #set xrange [0:3500]
128 #set clip one
129 set ylabel "Sigma"
130
131 plot inputfile u ($1 < locallimit ? $1 : 1/0):lastDataCol w lines ls 5 title "{/
132     Symbol s}"
133
134 i=i+1
135
136 unset multiplot
137
138 if (i < m) reread
139 i=0

```


B.3. Scatterplot

Listing B.3: Gnuplot Scatterplot-Skript

```

1  # This scripts use is to generate a plot from the final values of the solutions
   # for one antenna
2  #
3  #prerequisites set i, n and the number of antennas to proper values
4  #
5  #
6  at(file , row, col) = system( sprintf("awk -v row=%d -v col=%d 'NR == row {print
   $col}' %s", row, col, file) )
7  to(file , min, first, mean, third, max, row) = system( sprintf("echo %d %e %e %e %
   e %e >> %s", row, min, first, mean, third, max ,file) )
8  header(file) = system( sprintf("echo \"#Idx min first mean third max\" >> %s",
   file) )
9  toScientific(file , min, first, mean, third, max, row) = system( sprintf("echo %d
   %e %e %e %e %e >> %s", row, min, first, mean, third, max ,file) )
10 remove(file) = system( sprintf( "rm %s", file ) )
11 to2(file , value) = system( sprintf("echo 1 2 3 %s %s", value, file) )
12 echoStats( min, first, mean, third, max) = system( sprintf("echo %e %e %e %e %e "
   , min, first, mean, third, max) )
13
14 unset style
15 set style line 1 linetype 1 linecolor rgb "#708090" linewidth 1 pointtype 7
   pointsize .5
16 set style line 2 linetype -1 linecolor rgb "#2f4f4f" linewidth 1.2
17
18 set style line 3 linetype 1 linecolor rgb "#ee708090" linewidth 1.000 pointtype
   7 pointsize .5 pointinterval 1
19 #set style line 3 linetype 1 linecolor rgb "red" linewidth 1.000 pointtype 7
   pointsize 1 pointinterval 5
20 #set style line 4 linetype 1 linecolor rgb "gray" linewidth 1 pointtype 2
   pointsize default pointinterval 0
21
22 set style arrow 1 heads size screen 0.008,90 ls 2
23
24 if( i == 0 ) set terminal pngcairo truecolor transparent background "#ffffff"
   enhanced font "arial,10" size w, h
25
26 set style fill transparent solid 0.3 noborder
27 set key right bottom vertical Left noreverse enhanced box sample .2
28 set key opaque
29 set grid
30
31 lastDataCol = 3+a+2
32 inputfile = "data/single_".i.".dat"
33 input_all = "data/single_".i.".dat"
34 input_one = "data/".i.".dat"
35
36 outMultiplot = "img/linien/kondensiert/scatter".i.".png"
37
38 #print "Processing: Start"
39
40 set output outMultiplot
41
42 set multiplot layout a,a
43
44 #collect information about the file
45 unset logscale
46 set autoscale
47 unset label
48 unset xlabel
49 unset ylabel
50
51 #-----
52 #setup the 1. plot
53 unset ytics
54 unset xtics
55
56 LABELX = sprintf("x" )
57 LABELY = sprintf("y" )
58 LABELZ = sprintf("z" )
59 LABELN0 = sprintf("n0" )
60 LABELN1 = sprintf("n1" )
61 LABELN2 = sprintf("n2" )
62 LABELN3 = sprintf("n3" )
63 LABELN4 = sprintf("n4" )
64 LABELN5 = sprintf("n5" )
65 LABELN6 = sprintf("n6" )
66 LABELN7 = sprintf("n7" )
67
68 unset key
69
70 labelxpos = .1

```

```
71 | labelypos = .5
72 |
73 | # generate first row
74 | set label at graph labelxpos,labelypos center LABELX front left font "Arial,24"
75 |     textcolor rgb "#4f2f2f"
76 | plot inputfile u ($2 < limit ? $5: 1/0):5 ls 3 notitle
77 | unset label
78 |
79 | plot inputfile u ($2 < limit ? $5: 1/0):6 ls 1 notitle
80 | plot inputfile u ($2 < limit ? $5: 1/0):7 ls 1 notitle
81 | if(a>=4)plot inputfile u ($2 < limit ? $5: 1/0):8 ls 1 notitle
82 | if(a>=5)plot inputfile u ($2 < limit ? $5: 1/0):9 ls 1 notitle
83 | if(a>=6)plot inputfile u ($2 < limit ? $5: 1/0):10 ls 1 notitle
84 | if(a>=7)plot inputfile u ($2 < limit ? $5: 1/0):11 ls 1 notitle
85 | if(a>=8)plot inputfile u ($2 < limit ? $5: 1/0):12 ls 1 notitle
86 | if(a>=9)plot inputfile u ($2 < limit ? $5: 1/0):13 ls 1 notitle
87 | if(a>=10)plot inputfile u ($2 < limit ? $5: 1/0):14 ls 1 notitle
88 | if(a>=11)plot inputfile u ($2 < limit ? $5: 1/0):15 ls 1 notitle
89 |
90 | # 2.
91 | plot inputfile u ($2 < limit ? $6: 1/0):5 ls 1 notitle
92 |
93 | set label at graph labelxpos,labelypos center LABELY front left font "Arial,24"
94 |     textcolor rgb "#4f2f2f"
95 | plot inputfile u ($2 < limit ? $6: 1/0):6 ls 3 notitle
96 | unset label
97 |
98 | plot inputfile u ($2 < limit ? $6: 1/0):7 ls 1 notitle
99 | if(a>=4)plot inputfile u ($2 < limit ? $6: 1/0):8 ls 1 notitle
100 | if(a>=5)plot inputfile u ($2 < limit ? $6: 1/0):9 ls 1 notitle
101 | if(a>=6)plot inputfile u ($2 < limit ? $6: 1/0):10 ls 1 notitle
102 | if(a>=7)plot inputfile u ($2 < limit ? $6: 1/0):11 ls 1 notitle
103 | if(a>=8)plot inputfile u ($2 < limit ? $6: 1/0):12 ls 1 notitle
104 | if(a>=9)plot inputfile u ($2 < limit ? $6: 1/0):13 ls 1 notitle
105 | if(a>=10)plot inputfile u ($2 < limit ? $6: 1/0):14 ls 1 notitle
106 | if(a>=11)plot inputfile u ($2 < limit ? $6: 1/0):15 ls 1 notitle
107 |
108 | # 3.
109 | plot inputfile u ($2 < limit ? $7: 1/0):5 ls 1 notitle
110 | plot inputfile u ($2 < limit ? $7: 1/0):6 ls 1 notitle
111 |
112 | set label at graph labelxpos,labelypos center LABELZ front left font "Arial,24"
113 |     textcolor rgb "#4f2f2f"
114 | plot inputfile u ($2 < limit ? $7: 1/0):7 ls 3 notitle
115 | unset label
116 |
117 | if(a>=4)plot inputfile u ($2 < limit ? $7: 1/0):8 ls 1 notitle
118 | if(a>=5)plot inputfile u ($2 < limit ? $7: 1/0):9 ls 1 notitle
119 | if(a>=6)plot inputfile u ($2 < limit ? $7: 1/0):10 ls 1 notitle
120 | if(a>=7)plot inputfile u ($2 < limit ? $7: 1/0):11 ls 1 notitle
121 | if(a>=8)plot inputfile u ($2 < limit ? $7: 1/0):12 ls 1 notitle
122 | if(a>=9)plot inputfile u ($2 < limit ? $7: 1/0):13 ls 1 notitle
123 | if(a>=10)plot inputfile u ($2 < limit ? $7: 1/0):14 ls 1 notitle
124 | if(a>=11)plot inputfile u ($2 < limit ? $7: 1/0):15 ls 1 notitle
125 |
126 | # 4.
127 | if(a>=3)plot inputfile u ($2 < limit ? $8: 1/0):5 ls 1 notitle
128 | if(a>=3)plot inputfile u ($2 < limit ? $8: 1/0):6 ls 1 notitle
129 | if(a>=3)plot inputfile u ($2 < limit ? $8: 1/0):7 ls 1 notitle
130 |
131 | set label at graph labelxpos,labelypos center LABELN0 front left font "Arial,24"
132 |     textcolor rgb "#4f2f2f"
133 | if(a>=4)plot inputfile u ($2 < limit ? $8: 1/0):8 ls 3 notitle
134 | unset label
135 |
136 | if(a>=5)plot inputfile u ($2 < limit ? $8: 1/0):9 ls 1 notitle
137 | if(a>=6)plot inputfile u ($2 < limit ? $8: 1/0):10 ls 1 notitle
138 | if(a>=7)plot inputfile u ($2 < limit ? $8: 1/0):11 ls 1 notitle
139 | if(a>=8)plot inputfile u ($2 < limit ? $8: 1/0):12 ls 1 notitle
140 | if(a>=9)plot inputfile u ($2 < limit ? $8: 1/0):13 ls 1 notitle
141 | if(a>=10)plot inputfile u ($2 < limit ? $8: 1/0):14 ls 1 notitle
142 | if(a>=11)plot inputfile u ($2 < limit ? $8: 1/0):15 ls 1 notitle
143 |
144 | # 5.
145 | if(a>=3)plot inputfile u ($2 < limit ? $9: 1/0):5 ls 1 notitle
146 | if(a>=3)plot inputfile u ($2 < limit ? $9: 1/0):6 ls 1 notitle
147 | if(a>=3)plot inputfile u ($2 < limit ? $9: 1/0):7 ls 1 notitle
148 | if(a>=4)plot inputfile u ($2 < limit ? $9: 1/0):8 ls 1 notitle
149 |
150 | set label at graph labelxpos,labelypos center LABELN1 front left font "Arial,24"
151 |     textcolor rgb "#4f2f2f"
152 | if(a>=5)plot inputfile u ($2 < limit ? $9: 1/0):9 ls 3 notitle
153 | unset label
154 |
155 | if(a>=6)plot inputfile u ($2 < limit ? $9: 1/0):10 ls 1 notitle
156 | if(a>=7)plot inputfile u ($2 < limit ? $9: 1/0):11 ls 1 notitle
157 | if(a>=8)plot inputfile u ($2 < limit ? $9: 1/0):12 ls 1 notitle
```

B.3. SCATTERPLOT

```
153 if(a>=9)plot inputfile u ($2 < limit ? $9: 1/0):13 ls 1 notitle
154 if(a>=10)plot inputfile u ($2 < limit ? $9: 1/0):14 ls 1 notitle
155 if(a>=11)plot inputfile u ($2 < limit ? $9: 1/0):15 ls 1 notitle
156
157 # 6.
158 if(a>3)plot inputfile u ($2 < limit ? $10: 1/0):5 ls 1 notitle
159 if(a>3)plot inputfile u ($2 < limit ? $10: 1/0):6 ls 1 notitle
160 if(a>3)plot inputfile u ($2 < limit ? $10: 1/0):7 ls 1 notitle
161 if(a>=4)plot inputfile u ($2 < limit ? $10: 1/0):8 ls 1 notitle
162 if(a>=5)plot inputfile u ($2 < limit ? $10: 1/0):9 ls 1 notitle
163
164 set label at graph labelxpos,labelypos center LABELN2 front left font "Arial,24"
    textcolor rgb "#4f2f2f"
165 if(a>=6)plot inputfile u ($2 < limit ? $10: 1/0):10 ls 3 notitle
166 unset label
167
168 if(a>=7)plot inputfile u ($2 < limit ? $10: 1/0):11 ls 1 notitle
169 if(a>=8)plot inputfile u ($2 < limit ? $10: 1/0):12 ls 1 notitle
170 if(a>=9)plot inputfile u ($2 < limit ? $10: 1/0):13 ls 1 notitle
171 if(a>=10)plot inputfile u ($2 < limit ? $10: 1/0):14 ls 1 notitle
172 if(a>=11)plot inputfile u ($2 < limit ? $10: 1/0):15 ls 1 notitle
173
174 # 7.
175 if(a>3)plot inputfile u ($2 < limit ? $11: 1/0):5 ls 1 notitle
176 if(a>3)plot inputfile u ($2 < limit ? $11: 1/0):6 ls 1 notitle
177 if(a>3)plot inputfile u ($2 < limit ? $11: 1/0):7 ls 1 notitle
178 if(a>=4)plot inputfile u ($2 < limit ? $11: 1/0):8 ls 1 notitle
179 if(a>=5)plot inputfile u ($2 < limit ? $11: 1/0):9 ls 1 notitle
180 if(a>=6)plot inputfile u ($2 < limit ? $11: 1/0):10 ls 1 notitle
181 set label at graph labelxpos,labelypos center LABELN3 front left font "Arial,24"
    textcolor rgb "#4f2f2f"
182 if(a>=7)plot inputfile u ($2 < limit ? $11: 1/0):11 ls 3 notitle
183 unset label
184
185 if(a>=8)plot inputfile u ($2 < limit ? $11: 1/0):12 ls 1 notitle
186 if(a>=9)plot inputfile u ($2 < limit ? $11: 1/0):13 ls 1 notitle
187 if(a>=10)plot inputfile u ($2 < limit ? $11: 1/0):14 ls 1 notitle
188 if(a>=11)plot inputfile u ($2 < limit ? $11: 1/0):15 ls 1 notitle
189
190 # 8.
191 if(a>=8) plot inputfile u ($2 < limit ? $12: 1/0):5 ls 1 notitle
192 if(a>=8) plot inputfile u ($2 < limit ? $12: 1/0):6 ls 1 notitle
193 if(a>=8) plot inputfile u ($2 < limit ? $12: 1/0):7 ls 1 notitle
194 if(a>=8) plot inputfile u ($2 < limit ? $12: 1/0):8 ls 1 notitle
195 if(a>=8) plot inputfile u ($2 < limit ? $12: 1/0):9 ls 1 notitle
196 if(a>=8) plot inputfile u ($2 < limit ? $12: 1/0):10 ls 1 notitle
197 if(a>=8) plot inputfile u ($2 < limit ? $12: 1/0):11 ls 1 notitle
198
199 if(a>=8) set label at graph labelxpos,labelypos center LABELN4 front left font
    "Arial,24" textcolor rgb "#4f2f2f"
200 if(a>=8) plot inputfile u ($2 < limit ? $12: 1/0):12 ls 3 notitle
201 if(a>=8) unset label
202
203 if(a>=9) plot inputfile u ($2 < limit ? $12: 1/0):13 ls 1 notitle
204 if(a>=10) plot inputfile u ($2 < limit ? $12: 1/0):14 ls 1 notitle
205 if(a>=11) plot inputfile u ($2 < limit ? $12: 1/0):15 ls 1 notitle
206
207 # 9.
208 if(a>=9) plot inputfile u ($2 < limit ? $13: 1/0):5 ls 1 notitle
209 if(a>=9) plot inputfile u ($2 < limit ? $13: 1/0):6 ls 1 notitle
210 if(a>=9) plot inputfile u ($2 < limit ? $13: 1/0):7 ls 1 notitle
211 if(a>=9) plot inputfile u ($2 < limit ? $13: 1/0):8 ls 1 notitle
212 if(a>=9) plot inputfile u ($2 < limit ? $13: 1/0):9 ls 1 notitle
213 if(a>=9) plot inputfile u ($2 < limit ? $13: 1/0):10 ls 1 notitle
214 if(a>=9) plot inputfile u ($2 < limit ? $13: 1/0):11 ls 1 notitle
215 if(a>=9) plot inputfile u ($2 < limit ? $13: 1/0):12 ls 1 notitle
216
217 if(a>=9) set label at graph labelxpos,labelypos center LABELN5 front left font
    "Arial,24" textcolor rgb "#4f2f2f"
218 if(a>=9) plot inputfile u ($2 < limit ? $13: 1/0):13 ls 3 notitle
219 if(a>=9) unset label
220
221 if(a>=10) plot inputfile u ($2 < limit ? $13: 1/0):14 ls 1 notitle
222 if(a>=11) plot inputfile u ($2 < limit ? $13: 1/0):15 ls 1 notitle
223
224 # 10.
225 if(a>=10) plot inputfile u ($2 < limit ? $14: 1/0):5 ls 1 notitle
226 if(a>=10) plot inputfile u ($2 < limit ? $14: 1/0):6 ls 1 notitle
227 if(a>=10) plot inputfile u ($2 < limit ? $14: 1/0):7 ls 1 notitle
228 if(a>=10) plot inputfile u ($2 < limit ? $14: 1/0):8 ls 1 notitle
229 if(a>=10) plot inputfile u ($2 < limit ? $14: 1/0):9 ls 1 notitle
230 if(a>=10) plot inputfile u ($2 < limit ? $14: 1/0):10 ls 1 notitle
231 if(a>=10) plot inputfile u ($2 < limit ? $14: 1/0):11 ls 1 notitle
232 if(a>=10) plot inputfile u ($2 < limit ? $14: 1/0):12 ls 1 notitle
233 if(a>=10) plot inputfile u ($2 < limit ? $14: 1/0):13 ls 3 notitle
234
```

```
235 if(a>=10)      set label at graph labelxpos,labelypos center LABELN6 front left
                    font "Arial,24" textcolor rgb "#4f2f2f"
236 if(a>=10)      plot inputfile u ($2 < limit ? $14: 1/0):14 ls 1 notitle
237 if(a>=10)      unset label
238
239 if(a>=11)      plot inputfile u ($2 < limit ? $14: 1/0):15 ls 1 notitle
240
241 # Generate last row
242 if(a>=11)      plot inputfile u ($2 < limit ? $15: 1/0):5 ls 1 notitle
243 if(a>=11)      plot inputfile u ($2 < limit ? $15: 1/0):6 ls 1 notitle
244 if(a>=11)      plot inputfile u ($2 < limit ? $15: 1/0):7 ls 1 notitle
245 if(a>=11)      plot inputfile u ($2 < limit ? $15: 1/0):8 ls 1 notitle
246 if(a>=11)      plot inputfile u ($2 < limit ? $15: 1/0):9 ls 1 notitle
247 if(a>=11)      plot inputfile u ($2 < limit ? $15: 1/0):10 ls 1 notitle
248 if(a>=11)      plot inputfile u ($2 < limit ? $15: 1/0):11 ls 1 notitle
249 if(a>=11)      plot inputfile u ($2 < limit ? $15: 1/0):12 ls 1 notitle
250 if(a>=11)      plot inputfile u ($2 < limit ? $15: 1/0):13 ls 3 notitle
251 if(a>=10)      plot inputfile u ($2 < limit ? $15: 1/0):14 ls 1 notitle
252
253 if(a>=11)      set label at graph labelxpos,labelypos center LABELN7 front left
                    font "Arial,24" textcolor rgb "#4f2f2f"
254 if(a>=11)      plot inputfile u ($2 < limit ? $15: 1/0):15 ls 1 notitle
255 if(a>=11)      unset label
256
257
258 i=i+1
259
260 unset multiplot
261
262 if (i < m) reread
263 i=0
264 #print "rm ".ObjectiveOut.remove( ObjectiveOut )
265 #print "rm ".SigmaOut.remove( SigmaOut )
266 #print "rm ".FitnessOut.remove( FitnessOut )
267 #print "rm ".EvalOut.remove( EvalOut )
```


Literaturverzeichnis

- [1] Evolution strategies – A comprehensive introduction. In: *Natural Computing* 1 (2002), Nr. 1, 3-52. <http://dx.doi.org/10.1023/A:1015059928466>. – DOI 10.1023/A:1015059928466. – ISSN 1567–7818
- [2] BORGWERTH, Bernd ; GNIP, Christoph: Abschätzung der Wellenzahl durch Korrelation mit Kalibrierpunkten. (2012)
- [3] BRONŠTEJN, I.N. ; SEMENDJAJEW, K.A. ; MUSIOL, G. ; MÜHLIG, H.: *Taschenbuch der Mathematik*. Deutsch Harri GmbH, 2012 <http://books.google.de/books?id=uPKPMAEACAAJ>. – ISBN 9783817120185
- [4] *Electromagnetic compatibility and Radio spectrum Matters (ERM); Radio Frequency Identification Equipment operating in the band 865 MHz to 868 MHz with power levels up to 2 W*. 2010
- [5] FINKENZELLER, K.: *RFID-Handbuch: Grundlagen und praktische Anwendungen von Transpondern, kontaktlosen Chipkarten und NFC*. Hanser, 2008 <http://books.google.de/books?id=49HTBDrfqFUC>. – ISBN 9783446412002
- [6] GITHUB.COM: *GitHub — Repository Host*. <https://github.com>, 2013. – [Online, zuletzt geprüft am 30.4.2013]
- [7] HANSEN, Nikolaus: *Evolution Strategies and CMA-ES (Covariance Matrix Adaptation)*. <https://www.lri.fr/~hansen/gecco2013-CMA-ES-tutorial.pdf>. <https://www.lri.fr/~hansen/gecco2013-CMA-ES-tutorial.pdf>. – [Online, zuletzt geprüft am 30.7.2013]
- [8] HANSEN, Nikolaus: *Performance Evaluation of Anytime Blackbox Optimizers*. <https://www.lri.fr/~hansen/summer-school-performance-slides-final.pdf>. <https://www.lri.fr/~hansen/summer-school-performance-slides-final.pdf>. – [Online, zuletzt geprüft am 27.7.2013]
- [9] In: HANSEN, Nikolaus: *The CMA Evolution Strategy*. 2011

- [10] HEESCH, Dimitri van: *Doxygen — Sourcecode documentation System*. <http://www.stack.nl/~dimitri/doxygen/>. <http://www.stack.nl/~dimitri/doxygen/>. – [Online, zuletzt geprüft am 7.5.2013]
- [11] HERMANN, M.: *Numerische Mathematik*. Oldenbourg Wissensch.Vlg, 2001 <http://books.google.de/books?id=6BvvAAAAMAAJ>. – ISBN 9783486255584
- [12] HERMANN, M.: *Numerische Mathematik*. Oldenbourg Wissensch.Vlg, 2001 <http://books.google.de/books?id=145jSrRdL7AC>. – ISBN 9783486579352
- [13] [HTTP://WWW.FOEBUD.ORG/RFIDM](http://www.foebud.org/rfid): *Digitalcourage*. <http://www.foebud.org/rfid>, 2013. – [Online, zuletzt geprüft am 22.8.2013]
- [14] IGEL, Christian ; HEIDRICH-MEISNER, Verena ; GLASMACHERS, Tobias: Shark. In: *Journal of Machine Learning Research* 9 (2008), 993–996. http://image.diku.dk/shark/sphinx_pages/build/html/index.html
- [15] KNIPSCHER, Marius: *Planung eines Entwicklungstools für ein drahtloses 3D-Positionsmesssystem zur Lokalisierung von minimal invasiven chirurgischen Instrumenten*. FH-Gelsenkirchen. 2008
- [16] KOST, Bernd: *Optimierung mit Evolutionsstrategien*. Deutsch Hartmann GmbH, 2003 <http://books.google.de/books?id=FcgNjiG4lcAC>. – ISBN 9783817116993
- [17] KREUTZ, Martin ; SENDHOFF, Bernhard ; IGEL, Christian: *EALib: A C++ class library for evolutionary algorithms*. 2008. – Erstellt aus Quellcode
- [18] MUZALEWSKI, Mathäus: *Einsatz von Lernverfahren zur Interpolation von Positionsdaten eines RFID-basierten Navigationssystems*. 2011
- [19] OTTO GMBH & CO KG (Hrsg.): *Grundsätze*. http://www.otto.com/umwelt/umwelt_grundindex.html, Abruf: 5. Okt. 2004. – Einstiegsseite zum Unternehmensleitbild
- [20] PRESS, W.H.: *Numerical Recipes 3rd Edition: The Art of Scientific Computing*. Cambridge University Press, 2007 <http://books.google.de/books?id=1aA0dzK3FegC>. – ISBN 9780521880688
- [21] [RFIDJOURNAL.COM](http://www.rfidjournal.com): *RFID-Journal*. <http://www.rfidjournal.com>, 2013. – [Online, zuletzt geprüft am 22.8.2013]

- [22] SIMO SÄRKKÄ ; JAAKKOLA, Kaarle ; HUUSKO, Ville V. Viikari M.: Phase-Based UHF RFID Tracking With Nonlinear Kalman Filtering and Smoothing. (2012), February
- [23] WIKIPEDIA: *Kalman-Filter* — *Wikipedia, The Free Encyclopedia*. <http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Kalman-Filter&oldid=116893284>. <http://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Kalman-Filter&oldid=116893284>. Version: 2013. – [Online; zuletzt editiert am 4-April-2013]
- [24] WILLE, Andreas ; WINTER, Susanne: Medical Navigation Based on RFID Tag Signals: Model and Simulation. 55 (2010). <http://dx.doi.org/10.1515>. – DOI 10.1515
- [25] WINTER, Susanne: Ansätze zur Kalibrierung der Wellenzahl im RFID-Trackingsystem der Firma amedo. (2013)
- [26] ZURMÜHL, R. ; FALK, S.: *Matrizen und ihre Anwendungen für angewandte Mathematiker, Physiker und Ingenieure: Teil 2: Numerische Methoden*. Springer, 1986 (Matrizen und ihre Anwendungen / Rudolf Zurmühl, Sigurd Falk). <http://books.google.de/books?id=jN75e772xIQC>. – ISBN 9783540154747