

一、环境配置环节

1. 将 UAV_recognition.zip 文件右击解压到 “D:\yourProject” 目录下。
2. 将 UAV_recognition 文件夹中的 drsn_env.tar.gz 文件复制到“D:\Anaconda\envs” 目录下。
3. 打开 Anaconda Prompt，按照下述步骤复制引号 “” 中的内容。

输入：“D:”，点击回车

输入：“cd D:\Anaconda\envs”，点击回车

输入：“mkdir drsn_env”，点击回车

输入：“tar -xzvf drsn_env.tar.gz -C D:\Anaconda\envs\drsn_env”，点击回车

等待环境配置完成

验证环境是否存在：输入：“conda env list”，检查 drsn_env 存在即可

4. 打开 PyCharm, 切换文件夹到“D:\yourProject\UAV_recognition\code\Forecasting” 目录下，依次点击：右下角 python 解释器-添加新的解释器-添加本地解释器。
5. 配置解释器，按照下述描述选择引号 “” 中的内容。

环境：“选择现有”

类型：“conda”

conda 的路径：“D:\Anaconda\Scripts\conda.exe”

环境：“drsn_env”

等待解释器创建并更新

6. 确定 PyCharm 右下角 python 解释器为 drsn_env。

二、数据处理环节

1. 将数据测试集放置到 “D:\yourProject\UAV_recognition\database” 目录下。确保数据存放格式为：

“D:\yourProject\UAV_recognition\database\航迹”，

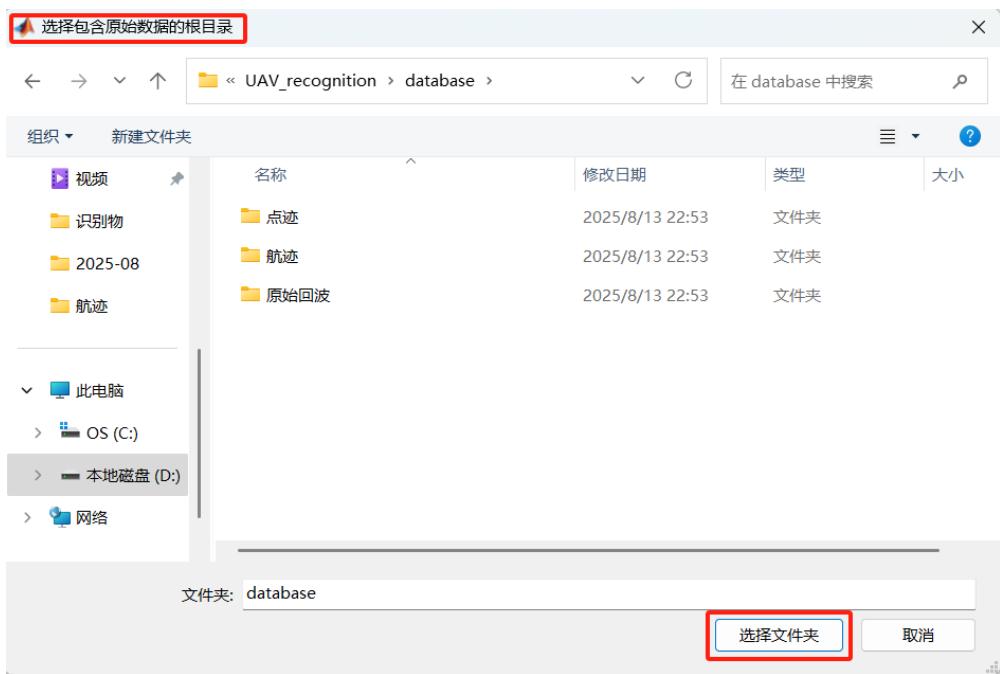
“D:\yourProject\UAV_recognition\database\点迹”，

“D:\yourProject\UAV_recognition\database\原始回波”

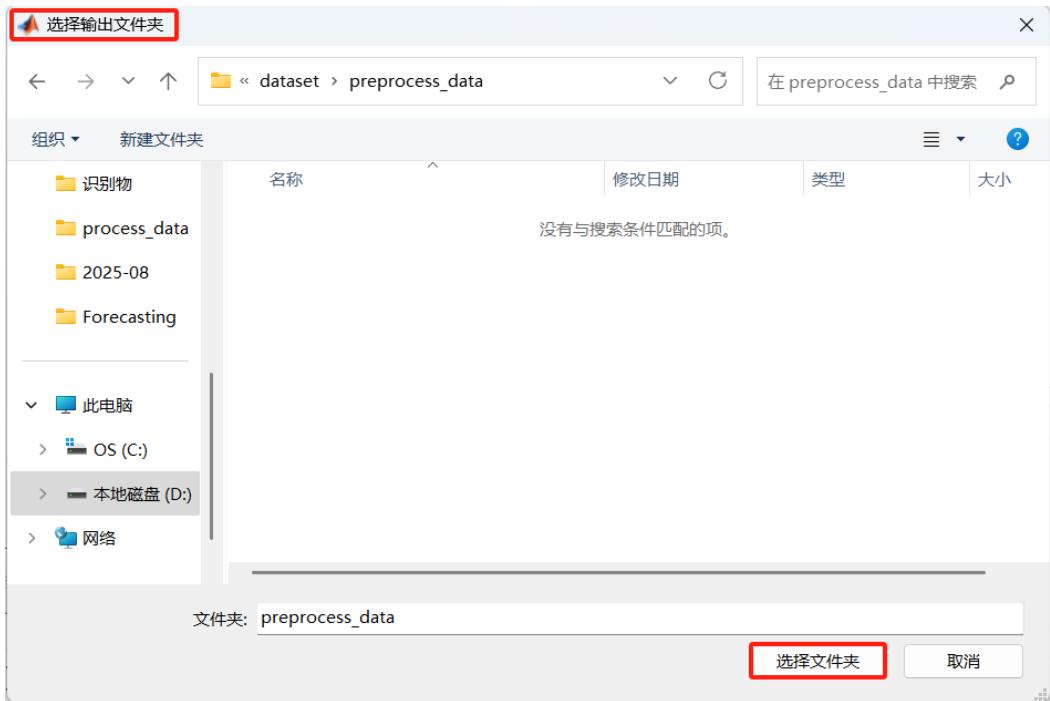
2. 打开 MATLAB, 切换文件夹到“D:\yourProject\UAV_recognition\code\Preprocess”

目录下。

3. 打开 test_16frames.m 程序，点击运行。
4. 跳出弹窗提示：“选择包含原始数据的根目录”，切换文件夹到“D:\yourProject\UAV_recognition\database”目录下，点击弹窗的“选择文件夹”选项。



5. 跳出弹窗提示：“选择输出文件夹”，切换文件夹到“D:\yourProject\UAV_recognition\code\Forecasting\dataset\preprocess_data”目录下，点击弹窗的“选择文件夹”选项。



三、测试环节

1. 打开 PyCharm。
2. 检查并确认右下角 python 解释器为 drsn_env。
3. 打开 fly_judge_output.py 程序，切换“运行/调试配置”为“当前文件”选项，确认后点击运行，等待结果输出完成。

```
import os
os.environ['KMP_DUPLICATE_LIB_OK'] = 'TRUE'

class TrackResultWriter:
    def __init__(self, track_folder_path, output_folder_path):
        self.track_folder = Path(track_folder_path)
        self.output_folder = Path(output_folder_path)
        self.output_folder.mkdir(parents=True, exist_ok=True)

    def detect_encoding(self, file_path):
        try:
            with open(file_path, 'rb') as f:
                raw_data = f.read(10000)
                result = chardet.detect(raw_data)
                return result['encoding']
        except:
            return 'utf-8'
```

四、结果查看

结果文件位置：“D:\ypurProject\UAV_recognition\output\航迹识别结果”目录下。