```
%
% rover_stab_8h.m
% Aurélien Berthelot
% Code pour traiter la mesure de stabilité de 8h du rover
% ATTENTION, CE CODE UTILISE UNE FORMULE DE CALCUL DE DISTANCE ERRONEE
clc; clear; close all;
load workspace;
% convertion degré minutes (dm) en degré decimale (dd)
data_8h_dd.Latitude = fix(data_8h_dm.Latitude/100) + (data_8h_dm.Latitude - fix

✓
(data_8h_dm.Latitude/100)*100)/60;
data_8h_dd.Longitude = fix(data_8h_dm.Longitude/100) + (data_8h_dm.Longitude - fix

✓
(data_8h_dm.Longitude/100)*100)/60;
data_8h_dd.Time = data_8h_dm.Time;
moy_latitude_dd = mean(data_8h_dd.Latitude);
moy longitude dd = mean(data 8h dd.Longitude);
% definition de la grille d'affichage du graph
origine_x = 5.9642426;
step x = 1e-7:
fin_x = 5.9642432;
origine_y = 46.1469236;
step_y = 1e-7;
fin_y = 46.1469244;
% calcul des distances de la grille
lat_1 = origine_y;
lat_2 = origine_y + step_y;
lon 1 = \text{origine } x;
lon_2 = origine_x + step_x;
%distance d'un carré du plot en longitude
%depart : lat 1
                    lon 1
%arrivee : lat_1
                    lon_2
distance_carre_horizontale = (60*acos(sin(lat_1)*sin(lat_1)+cos(lat_1)*cos(lat_1)*cos✓
(lon_2-lon_1))) * 1851.85
%distance d'un carré du plot en latitude
%depart : lat_1
                    lon 1
%arrivee : lat_2
                    lon_1
distance_carre_verticale = (60*acos(sin(lat_1)*sin(lat_2)+cos(lat_1)*cos(lat_2)*cos⊌
(lon_1-lon_1))) * 1851.85
markersize = 10;
linewidth = 3;
% affichage de la dispersion des points
figure();
hold on
```

```
p = plot(data_8h_dd.Longitude, data_8h_dd.Latitude, 'ro');
p.MarkerSize = markersize;
p.LineWidth=linewidth;
p =plot(moy_longitude_dd,moy_latitude_dd,'xb');
p.MarkerSize = markersize;
p.LineWidth=linewidth;
p =plot([origine_x origine_x+step_x],[origine_y origine_y],'r'); % longueur d'un carré
p.LineWidth=linewidth*2;
p =plot([origine_x origine_x],[origine_y origine_y+step_y],'b'); % largeur d'un carré
p.LineWidth=linewidth*2;
axis([origine_x fin_x origine_y fin_y])
legend('Mesures','Position moyenne',['Echelle : ~ ',num2str≰
(distance_carre_horizontale*100), cm'], ['Echelle : ~',num2str∠
(distance_carre_verticale*100),' cm'] )
xlabel('Longitude [°], format DD')
ylabel('Latitude [°], format DD')
title("Mesure de stabilité de la position du rover pendant 8h")
hold off
grid on;
%calcul de la distance entre chaque point et la moyenne des mesures
distance_point_moyenne = zeros(size(data_8h_dd.Latitude,1),1);
for j=1:size(data_8h_dd.Longitude)
    distance_point_moyenne(j) = (60*acos(sin(moy_latitude_dd)*sin(data_8h_dd.Latitude(j)) ∠
+cos(moy_latitude_dd)*cos(data_8h_dd.Latitude(j))*cos(data_8h_dd.Longitude(j)-∠
moy_longitude_dd))) *1851.85;
end
ecart_type = std(distance_point_moyenne)
distance_max = max(distance_point_moyenne)
step_dist = 0.0005;
% histogamme des mesures
figure():
echelle_m = 0:step_dist:distance_max+0.002;
[ret histc] = histc(distance point movenne, echelle m);
tot_points_on_graph = sum(ret_histc)
bar(echelle_m, ret_histc, 'histc');
xlabel("Distance [m]")
ylabel("Nombre de mesures")
title("Dispersion des 28800 mesures par rapport à la position moyenne")
set(gca, 'FontSize', 15)
grid on;
grid minor
div_dist_pt_moy = reshape(distance_point_moyenne,3600,8);
%histogramme des mesures heures par heures
figure();
echelle m = 0:0.0005:distance max+0.002;
[ret_histc_2] = histc(div_dist_pt_moy,echelle_m);
b = bar(echelle_m,ret_histc_2,'stacked','FaceColor','flat');
b(8).CData = [0 0 0];
xlabel("Distance [m]")
ylabel("Nombre de mesures")
```

```
title("Dispersion des mesures par rapport à la position moyenne, divsée par heures") set(gca, 'FontSize', 15) legend("1re heure", "2e heure", "3e heure", "4e heure", "5e heure", "6e heure", "7e heure", "8e leure") grid on; grid minor

dist_pre_neo_m8p = 0.025+step_dist; dist_2_5_cm = dist_pre_neo_m8p/step_dist; nb_pt_2_5_cm = (sum(ret_histc_2(1:dist_2_5_cm,:))')

dist_pre_neo_m8p = 0.004+step_dist; dist_0_4_cm = dist_pre_neo_m8p/step_dist; nb_pt_0_4_cm = (sum(ret_histc_2(1:dist_0_4_cm,:))')
```