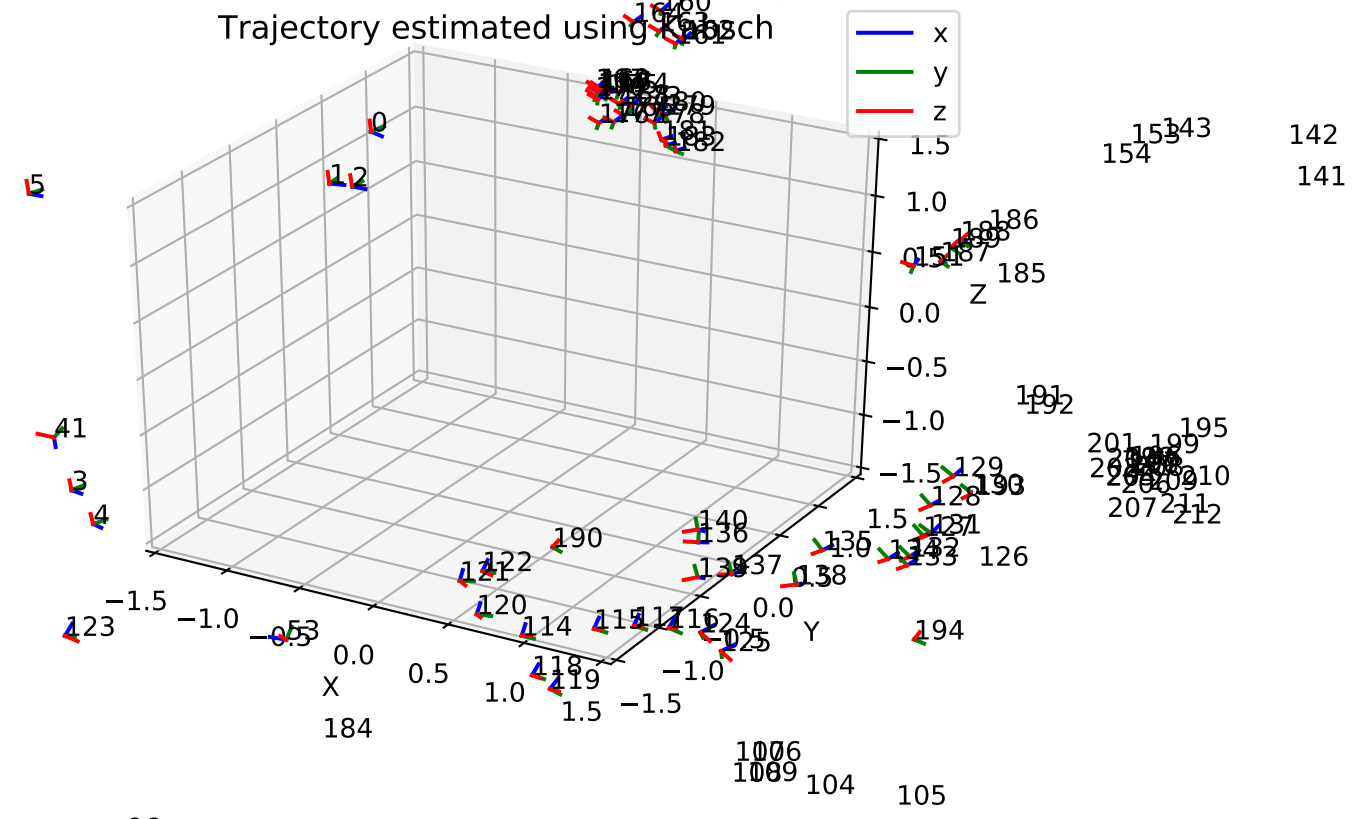


Trajectory estimated using Kalman



63 52 46 48 509
54 53 33 47 34
56 58 30 35
69 38 40 39
20 22 25
21 27 24
28

74 37 98
75 76
14

102 94
103 91
95 87 88 89 90 92 16 18
79 82 85 12 13 17 10

96 112
111 113
110

101

1006 1009 104 105

129 130 131 132 133 134 135 136 137 138 139 140 141 142 143 144 145 146 147 148 149 150 151 152 153 154 155 156 157 158 159 160 161 162 163 164 165 166 167 168 169 170 171 172 173 174 175 176 177 178 179 180 181 182 183 184 185 186 187 188 189 190 191 192 193 194 195 196 197 198 199 200 201 202 203 204 205 206 207 208 209 210 211 212

19

72

71

77

142
141