

\mathbf{B}_j : Base position

\mathbf{B}_{j-1}

$\varphi_{j,i}$: Phase measument

$\varphi_{j-1,0}$

$\varphi_{j-1,1}$

$\varphi_{j-1,I-1}$

\mathbf{x}_{I-1}

\mathbf{z}_{i_2,i_1} : Odometry

\mathbf{x}_1

$\mathbf{z}_{1,I-1}$

$\mathbf{z}_{0,1}$

\mathbf{x}_i : Robot position

\mathbf{x}_0

$\varphi_{0,0}$

$\varphi_{0,1}$

$\varphi_{0,I-1}$

$\varphi_{1,0}$

$\varphi_{1,1}$

$\varphi_{1,I-1}$

\mathbf{B}_0

b_1

\mathbf{B}_1

