

Main Symbol Table

N_b	锚点数量
\mathbf{A}^T	矩阵 \mathbf{A} 的转置
\mathbf{p}_i	第 i 个待定位节点的位置, 在时间协作中表示目标节点各个时刻的位置
\mathbf{P}	全部要估计的待定位节点的位置向量, 即 $(\mathbf{p}_1, \mathbf{p}_2, \dots, \mathbf{p}_{N_a})$
\mathbf{p}_i^b	第 i 个锚点的位置
$f(x_1, \dots, x_n \theta)$	参数 θ 已知条件下随机变量 X_1, \dots, X_n 联合概率密度函数
$\mathbf{J}(\mathbf{p})$	关于待定位节点位置 \mathbf{p} 的费舍尔信息矩阵
N_a	待定位节点数量
$\mathbf{u}_{i,j}$	节点 i 和节点 j 之间的单位方向向量, 时间协作中表示采样时刻 t_i 和 t_j 之间目标节点的位置变化向量
$\mathbf{C}_{i,j}$	费舍尔信息矩阵位于 i 行 j 列的元素的相反数
$\lambda_{i,j}$	节点 i, j 之间的 RII
$\mathbf{u}_{i,j}$	节点 i, j 之间的单位方向向量, 时间协作中表示某节点第 i 个时刻的位置和第 $j(j = i + 1)$ 个时刻的位置之间的单位方向向量
$\phi_{i,j}$	$\mathbf{u}_{i,j}$ 的方向角
$\mathbf{A}_{1 \times 2, 1 \times 2}^{-1}$	方阵 \mathbf{A} 的逆阵的取前两行和前两列决定的子矩阵