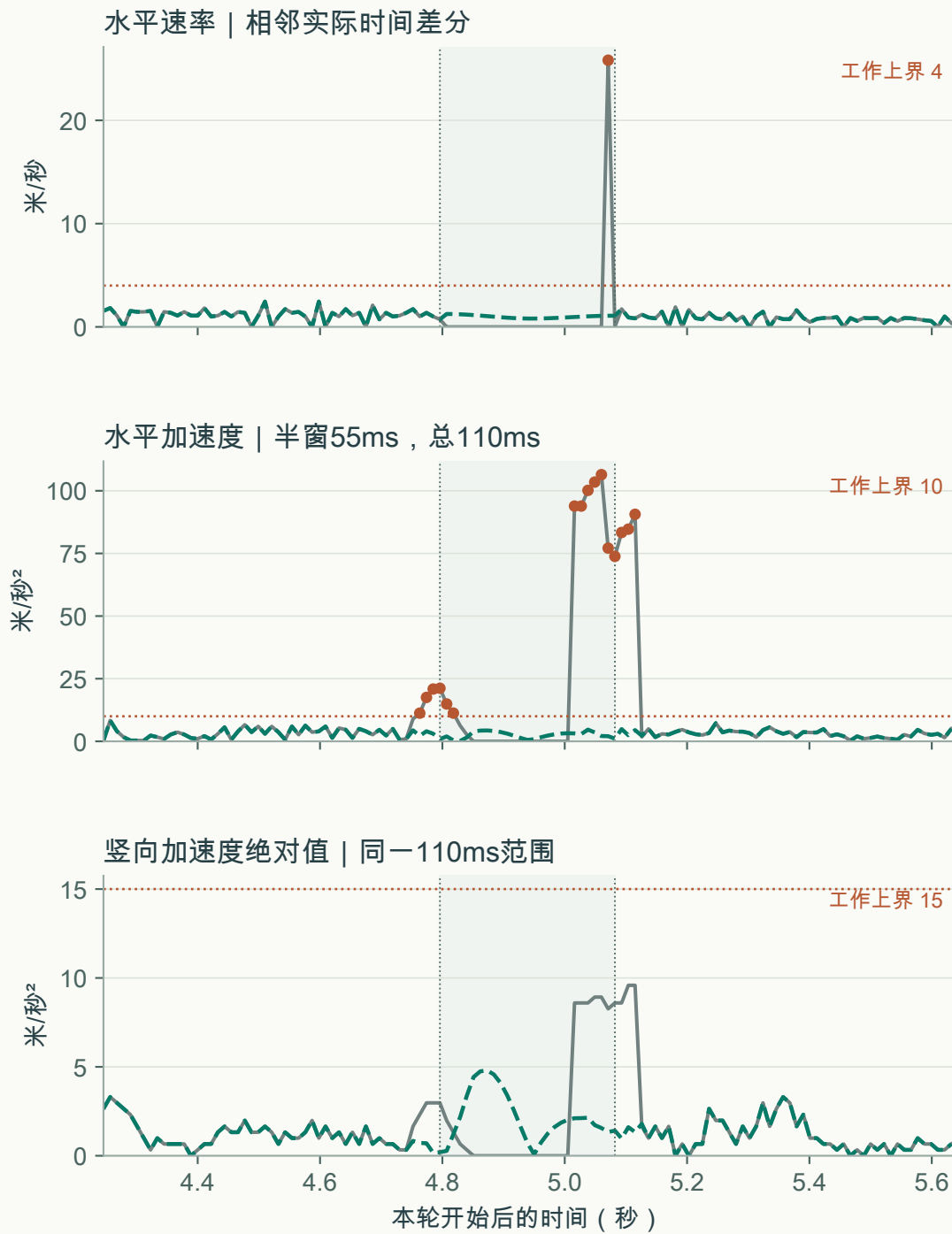
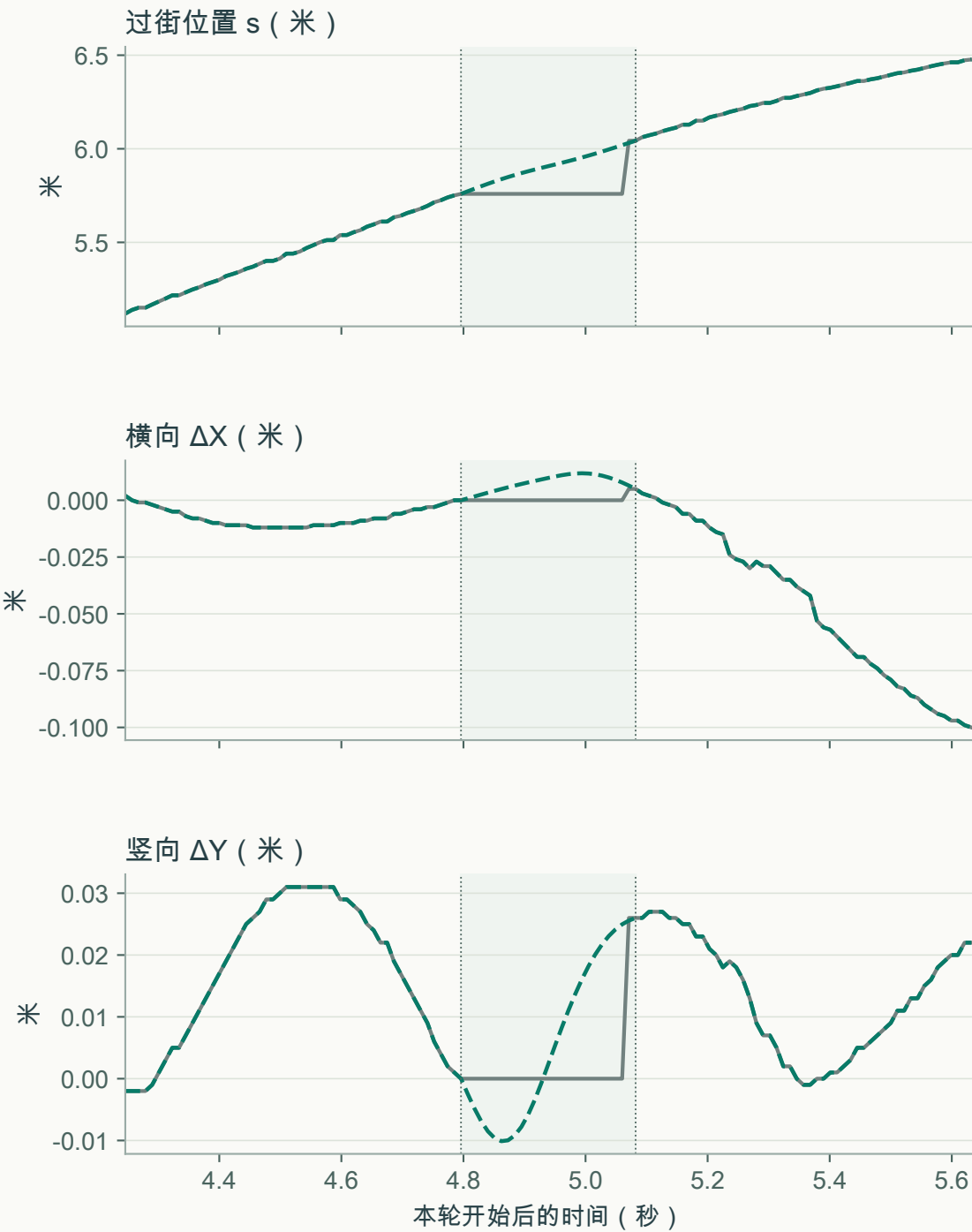


C02 · P03 第 43 轮 | 采用位置估计

4.796–5.082秒：采用离线位置估计；不是已知的真人真实轨迹。

—— 原位置 / 由原位置计算 - - - 处理位置 / 同算法计算 ● 原记录扣舍入误差后仍超界



估计需用到本轮 5.302 秒的后侧观测；在此之前不可作为在线已知位置。

曲线画原计算值；橙点才表示扣除毫米舍入误差后仍超界。阈值是本次工作范围，不是人体极限。

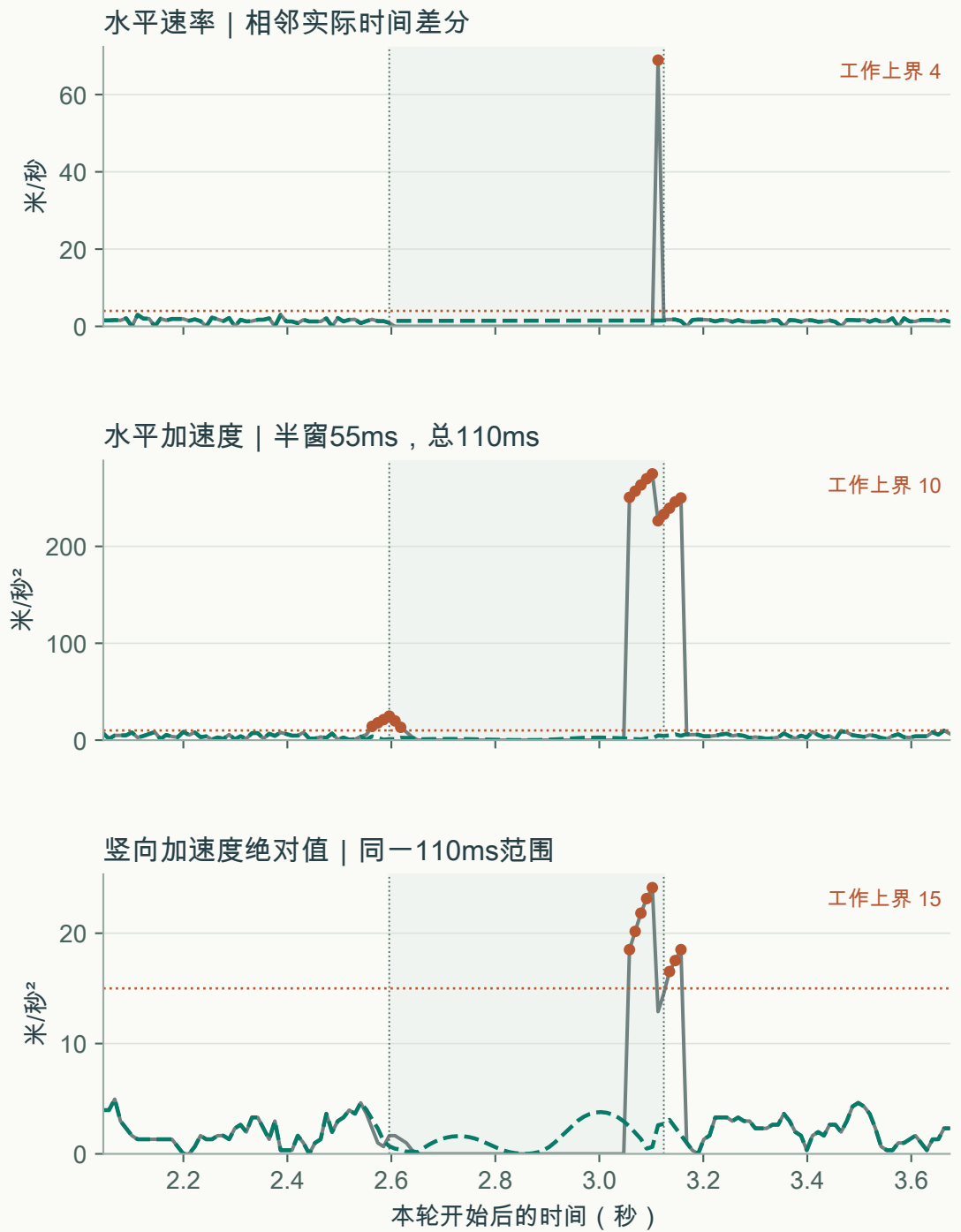
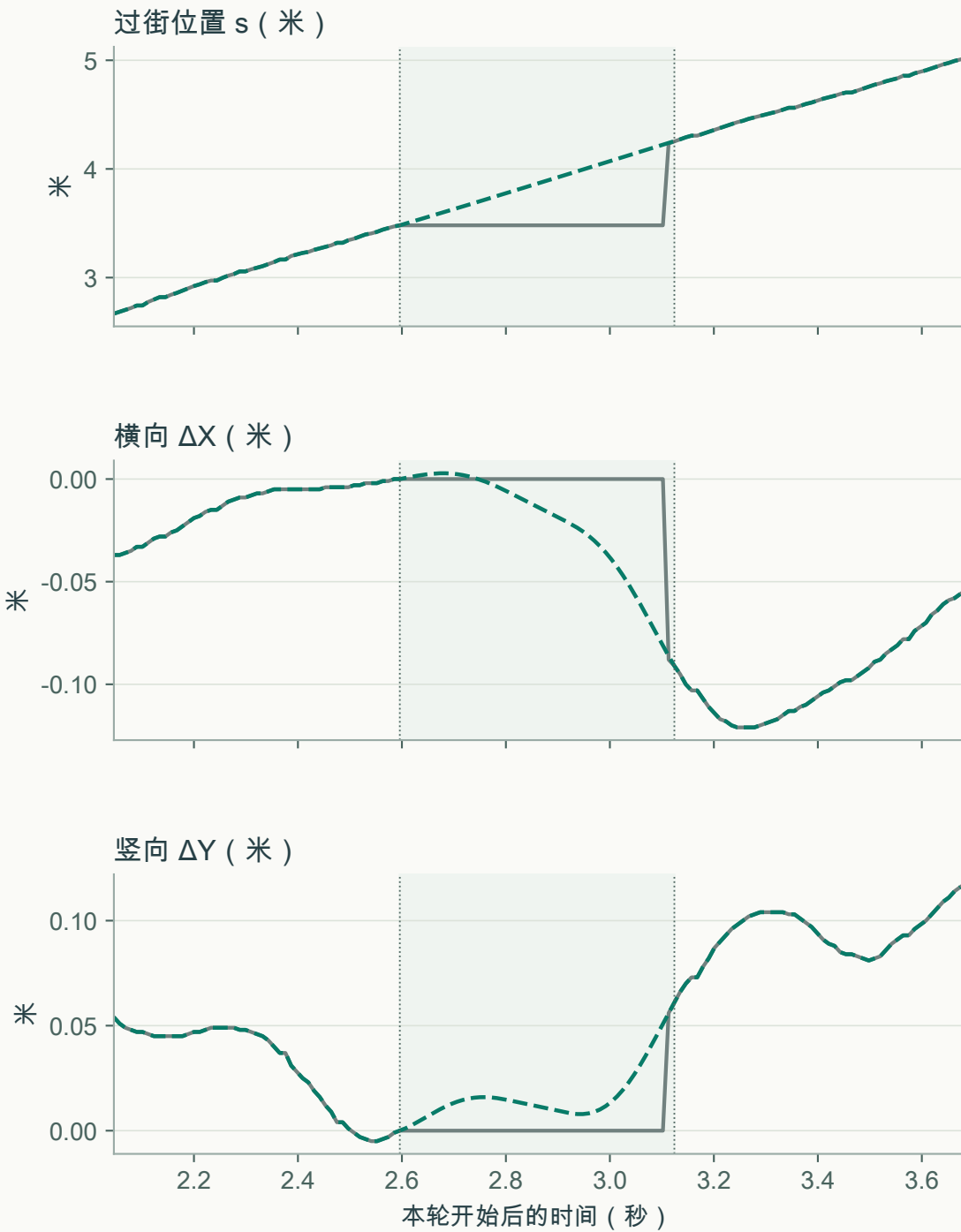
速度/加速度对比均由同一XYZ位置、同一时间差计算；不与原P.speed比较。横向/竖向位置相对左锚点。

计算读取完整记录至 6.622 秒；图示局部上下文。浅色区为复核范围；保留原值不表示该段导数可靠。

C03 · P08 第 2 轮 | 采用位置估计

2.596–3.124秒：采用离线位置估计；不是已知的真人真实轨迹。

—— 原位置 / 由原位置计算 - - - 处理位置 / 同算法计算 ● 原记录扣舍入误差后仍超界



估计需用到本轮 3.344 秒的后侧观测；在此之前不可作为在线已知位置。

曲线画原计算值；橙点才表示扣除毫米舍入误差后仍超界。阈值是本次工作范围，不是人体极限。

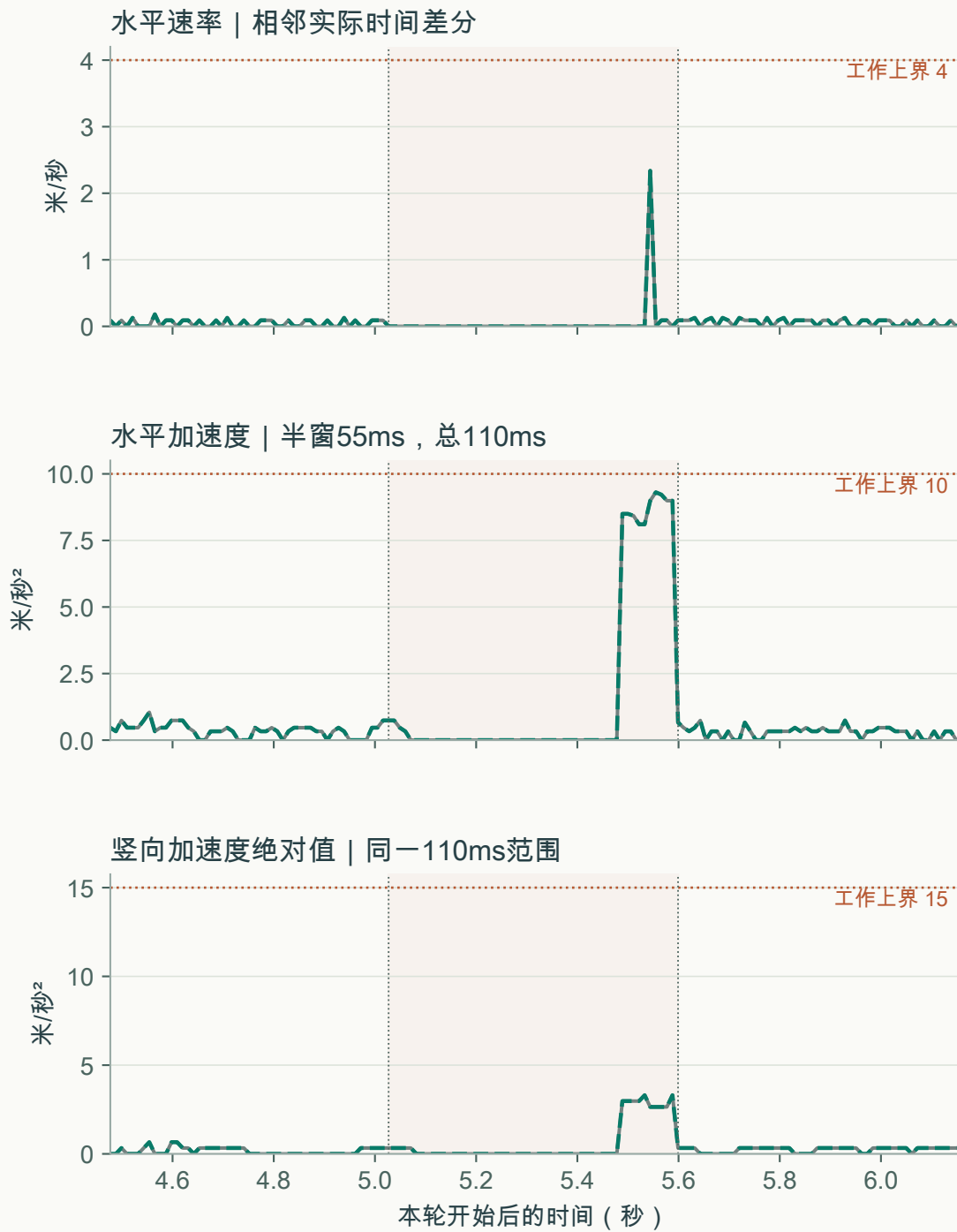
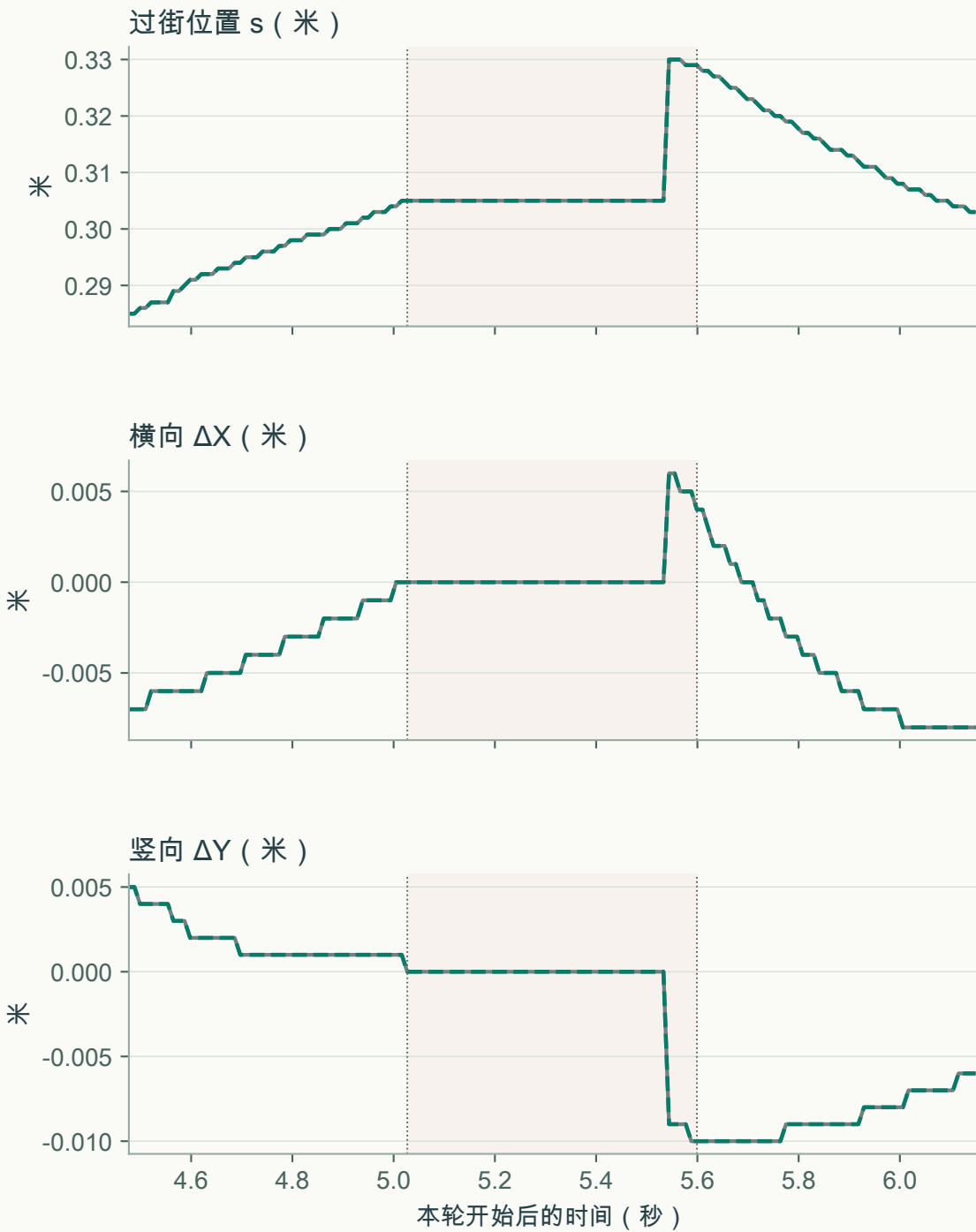
速度/加速度对比均由同一XYZ位置、同一时间差计算；不与原P.speed比较。横向/竖向位置相对左锚点。

计算读取完整记录至 7.502 秒；图示局部上下文。浅色区为复核范围；保留原值不表示该段导数可靠。

C04 · P10 第 2 轮 | 保留原位置

未超本次工作范围：这一段不改位置，原值与处理值完全重合。

—— 原位置 / 由原位置计算 - - - 处理位置 / 同算法计算 ● 原记录扣舍入误差后仍超界



旧“保持后更新”只用于筛查；新范围未判超界，保留可能的等待或起步，不强行补成连续运动。

曲线画原计算值；橙点才表示扣除毫米舍入误差后仍超界。阈值是本次工作范围，不是人体极限。

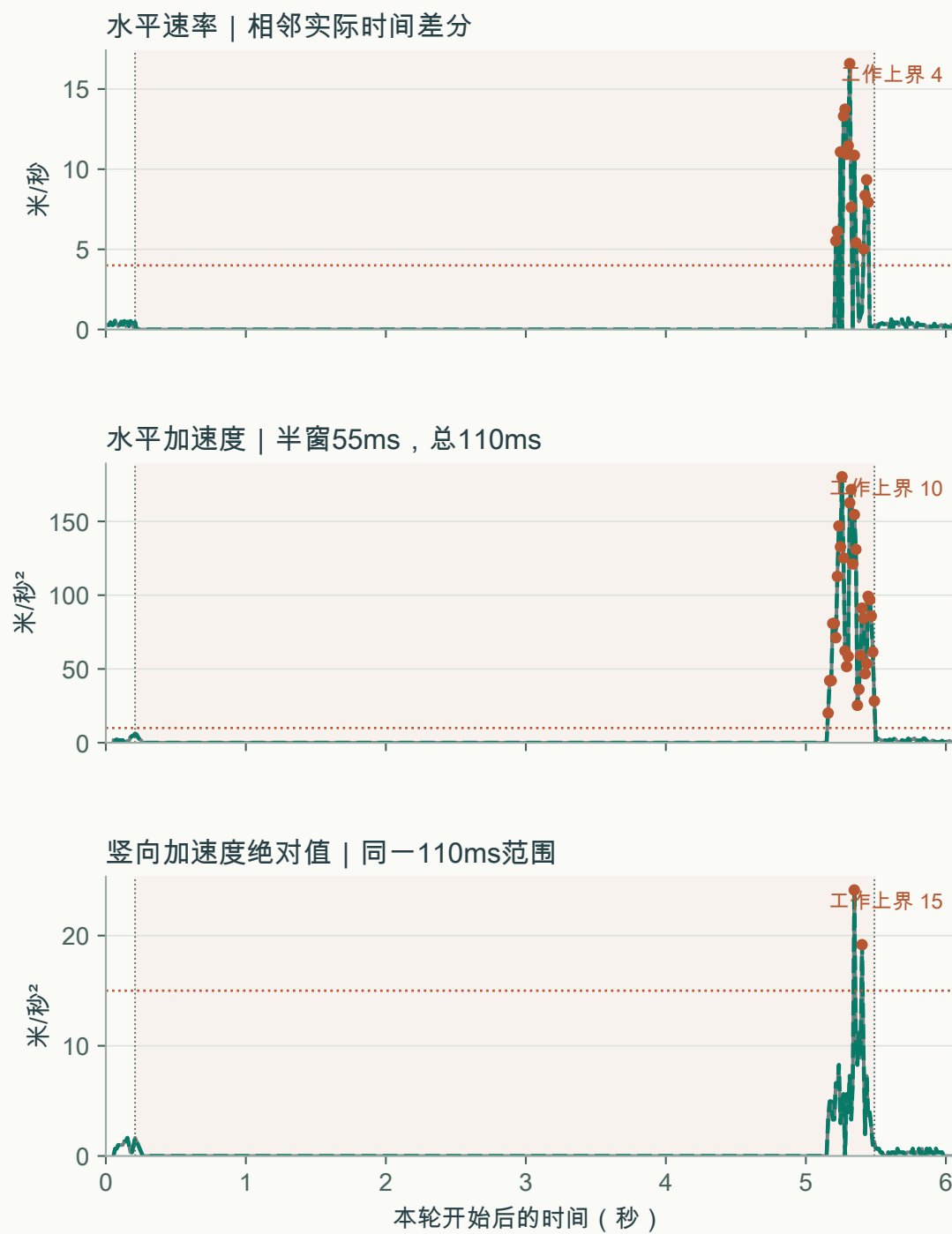
速度/加速度对比均由同一XYZ位置、同一时间差计算；不与原P.speed比较。横向/竖向位置相对左锚点。

计算读取完整记录至 6.589 秒；图示局部上下文。浅色区为复核范围；保留原值不表示该段导数可靠。

C05–C13 · P14 第 2 轮 | 保留原位置

长保持后虽有超界更新，仍不能认定整段等待都是假的；约5秒保持未被摊平。

—— 原位置 / 由原位置计算 - - - 处理位置 / 同算法计算 ● 原记录扣舍入误差后仍超界



保留理由：长时段内仍可能真实等待；超界更新只说明局部记录需处理，不能证明这5秒一直移动。

曲线画原计算值；橙点才表示扣除毫米舍入误差后仍超界。阈值是本次工作范围，不是人体极限。

速度/加速度对比均由同一XYZ位置、同一时间差计算；不与原P.speed比较。横向/竖向位置相对左锚点。

计算读取完整记录至 6.622 秒；图示局部上下文。浅色区为复核范围；保留原值不表示该段导数可靠。