



Lokalizace

Největší potenciál Internetu věcí

Patrik Jalamudis

Manažer pro rozvoj IoT

4. 4. 2016

Uplatnění lokalizace v Internetu věcí

ZDRAVOTNICTVÍ

Sledování pacientů

- ▶ Vycházky,
- ▶ Životní funkce
- ▶ Pády
- ▶ Akutní stav (SOS)



ZEMĚDĚLSTVÍ

- ▶ Přesné zemědělství
- ▶ Sledování zvířat (zdravotní stav, poloha),
- ▶ Stav zemědělských strojů (výkon, poruchovost)



DOPRAVA

- ▶ Analýza vytíženosti
- ▶ Dopravní situace
- ▶ Řízení provozu
- ▶ Optimalizace jízd
- ▶ Interaktivní jízdni řády na zastávkách



PRŮMYSL

- ▶ Just in time dodávky surovin
- ▶ Optimalizace výrobního procesu
- ▶ Eliminace chyb v provozních databázích



ZÁSOBOVÁNÍ

- ▶ Sledování stavu zásilek (teplota, vlhkost) a jejich aktuální polohy,
- ▶ Vytěžování vozidel



ENERGIE A UTILITY

- ▶ Přesná inventarizace a provozní databáze
- ▶ Lokalizace poruch a snadnější navigace k servisním zásahům



Uplatnění lokalizace ve zdravotnictví

DRAHÉ DIAGNOSTICKÉ PŘÍSTROJE

- ▶ Zapůjčení drahých přístrojů do domácího prostředí – eliminace pobytu v nemocnici
- ▶ ...



DOMOVY DŮCHODCŮ, SOCIÁLNÍ PÉČE

- ▶ Sledování pohybu starých lidí s Alzheimerovou chorobou
- ▶ Kontrola sociálních pracovníků



ZÁCHRANA ŽIVOTA

- ▶ Detekce zástavy dechu
- ▶ Detekce srdeční zástavy
- ▶ Monitoring délky trvání zástavy
- ▶ Dlouhodobé sledování teploty, tlaku, srdečního tepu, hladiny cukru, ...



EVIDENCE PACIENTŮ

- ▶ Kontrola přítomnosti na vyšetření
- ▶ Snadná lokalizace při nedostavení se na vyšetření



Uplatnění lokalizace ve sportu

CYKLISTIKA

- ▶ Navigace
- ▶ Ujetá vzdálenost, sledování trasy
- ▶ Průměrná a maximální rychlost
- ▶ Spotřebovaná energie
- ▶ Převýšení trasy
- ▶ Zabezpečení kola při zastávkách
- ▶ Lokalizace při nehodě nebo defektu



LYŽOVÁNÍ - SJEZDOVKY

- ▶ Fronty na vleku
- ▶ Ujetá vzdálenost, sledování trasy
- ▶ Průměrná a maximální rychlost
- ▶ Počet lidí na sjezdovce
- ▶ Převýšení trasy
- ▶ Zabezpečení lyží při zastávkách
- ▶ Lokalizace při nehodě nebo defektu



ORIENTAČNÍ BĚH

- ▶ Dodržování vymezené trasy
- ▶ Uběhnutá vzdálenost, sledování trasy
- ▶ Průměrná a maximální rychlost
- ▶ Spotřebovaná energie
- ▶ Převýšení trasy



LYŽOVÁNÍ - BĚŽKY

- ▶ Ujetá vzdálenost, sledování trasy
- ▶ Průměrná a maximální rychlost
- ▶ Převýšení trasy
- ▶ Zabezpečení lyží při zastávkách
- ▶ Lokalizace při nehodě, defektu nebo špatném počasí



Limity současných způsobů lokalizace

GSM

GPS

NEPRAKTICKÝ
MODUL

DOSTUPNOST

POMALÝ NÁBĚH

KOMUNIKAČNÍ
NÁROČNOST

DALŠÍ

Drahý, velký a energeticky náročný modul

Nutná přímá viditelnost na oblohu – zachycení satelitů

Dlouhá doba synchronizace po přechodu ze stand-by

Vysoká četnost komunikace

Požadavek na přenos zpráv se zakódovanými souřadnicemi

Drahé, velké a energeticky náročné zařízení

Operátor musí být ochoten sdílet informace o poloze

Vysoká četnost komunikace

Omezené množství lokalizovaných zařízení

Sledování pohybu osob, strojů, zboží – prostě věci

Standardní LORA čidlo

- ✓ Nízké náklady
 - ▶ nízká spotřeba
 - ▶ cenová dostupnost
- ✓ Jednoduchost
 - ▶ Jednoduchá instalace (plug&play, baterie)
 - ▶ Snadné propojení s uživatelským rozhraním v cloudu
- ✓ Praktičnost
 - ▶ Malé rozměry
 - ▶ Možná lokalizace všech čidel
 - ▶ Upozornění formou SMS, emailu (řeší aplikace, ne čidlo)

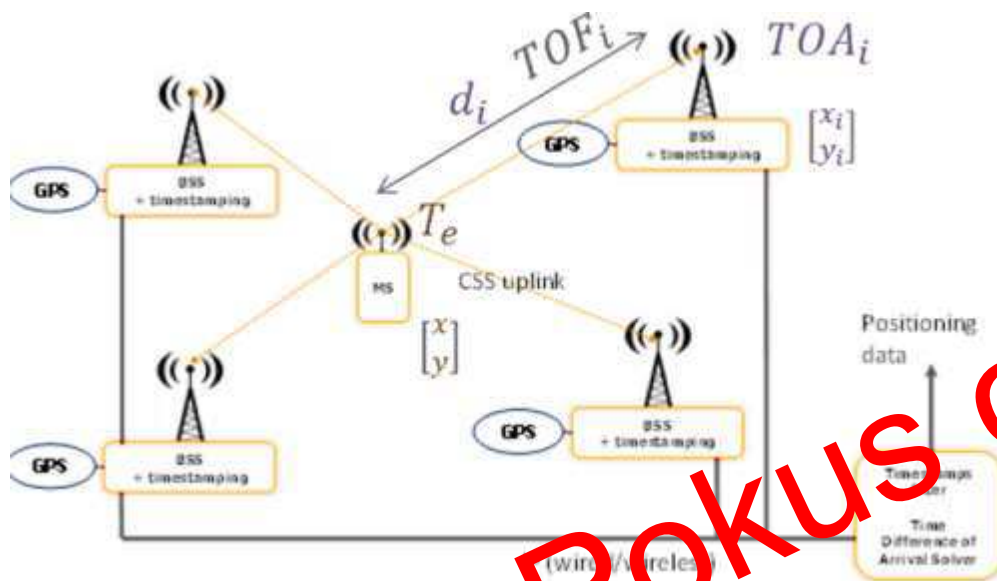


Lokalizace ze sítě

(rychlejší a úspornější než GPS)



Princip lokalizace v LORA síti – obecně



$$TOA_i = T_e + TOF_i$$

$$TOA_j = T_e + TOF_j$$

$$\Delta TOA_{ij} = TOA_i - TOA_j = TOF_i - TOF_j$$

Určení polohy nezávisí na T_e , proto čidlo nemusí být pro lokalizaci synchronizováno

Zohledníme-li vložný útlum:

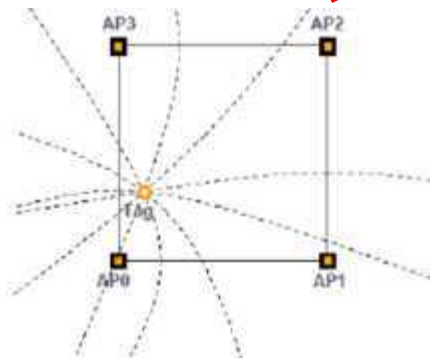
$$\Delta TOA_{ij} = d_i/c - d_j/c = 1/c * (d_i - d_j)$$

$$d_i - d_j = c * \Delta TOA_{ij}$$

V komplexním vyjádření se díky Pythagorově větě při znalosti polohy GW určí poloha sledovaného objektu hyperbolickou metodou.

Čím více GW signál slyší, tím přesnější určení polohy

Hyperbolická metoda



POKUS O VĚTIP

Zjednodušený princip lokalizace v LORA síti

🕒 16:25:10,110

RSSI: - 5

GPS: xxx



🕒 16:25:10,125

RSSI: - 30

GPS: yyy



🕒 16:25:10,116

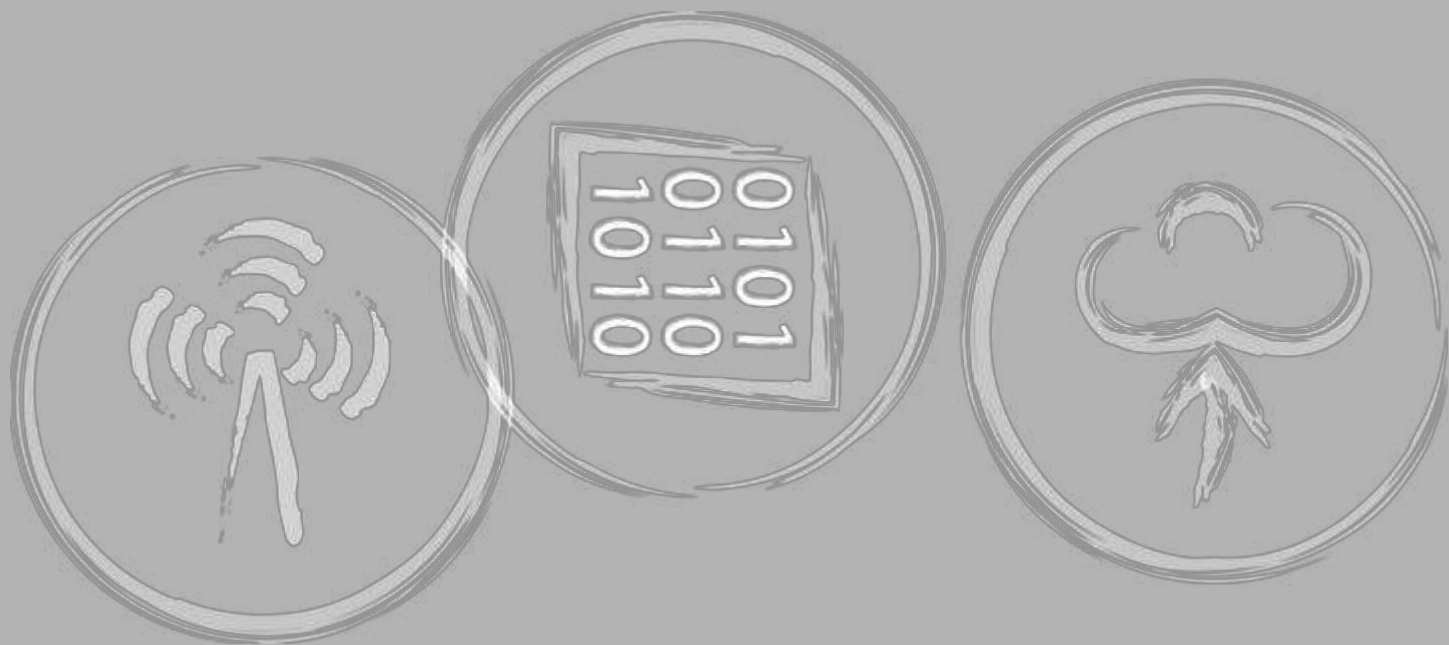
RSSI: - 10

GPS: zzz

Data pro výpočet polohy

- ▶ Útlum signálu mezi čidlem a GW
- ▶ Zpoždění signálu mezi čidlem a GW
- ▶ Znalost souřadnic GW
- ▶ Matematické a fyzikální vzorce

Lokalizovat lze **libovolné LORA čidlo**,
nevyžaduje žádné doplňkové vybavení.
Výpočet zajistí Network server.



Děkuji za pozornost

p.jalamudis@cra.cz