**Αναφορά Συστήματος Real-Time Location System (RTLS) με Τεχνολογία UWB**  
**Φοιτητής:** Απόστολος Παλιούρας 185406 24/06/2025  
**Μάθημα:** Πτυχιακή Εργασία

**Εκτελεστική Περίληψη**

Η παρούσα αναφορά παρουσιάζει την ανάπτυξη και υλοποίηση ενός ολοκληρωμένου συστήματος εντοπισμού θέσης σε πραγματικό χρόνο (Real-Time Location System - RTLS) που βασίζεται στην τεχνολογία Ultra-Wideband (UWB). Το σύστημα περιλαμβάνει προσομοίωση κίνησης tags, αλγόριθμο trilateration για τον υπολογισμό θέσεων, σύστημα ανίχνευσης εγγύτητας και ολοκληρωμένη πλατφόρμα συλλογής και ανάλυσης στατιστικών απόδοσης.

**Εισαγωγή και Στόχοι**

Τα συστήματα εντοπισμού θέσης αποτελούν κρίσιμη τεχνολογία σε πολλούς τομείς, από τη βιομηχανία και την υγεία έως την ασφάλεια και τη διαχείριση αποθεμάτων. Η τεχνολογία UWB προσφέρει εξαιρετική ακρίβεια εντοπισμού (συνήθως κάτω από 30cm) και χαμηλή κατανάλωση ενέργειας, καθιστώντας την ιδανική για εφαρμογές εσωτερικών χώρων.

**Κύριοι στόχοι του έργου:**

* Ανάπτυξη λειτουργικού συστήματος RTLS με προσομοίωση
* Υλοποίηση αλγορίθμου trilateration για ακριβή εντοπισμό θέσης
* Δημιουργία συστήματος ανίχνευσης εγγύτητας με αυτόματη ενεργοποίηση συναγερμών
* Ανάπτυξη εργαλείων παρακολούθησης και ανάλυσης απόδοσης

**Αρχιτεκτονική Συστήματος**

**Συνολική Δομή**

Το σύστημα αποτελείται από τέσσερα κύρια στοιχεία που επικοινωνούν μέσω του πρωτοκόλλου MQTT:

1. **Tag Simulator (tag\_simulator.py)**: Προσομοιώνει την κίνηση τριών κινητών tags σε περιβάλλον 7×8 μέτρων
2. **RTLS Server (rtls\_server.py)**: Κεντρικός server που επεξεργάζεται δεδομένα και υπολογίζει θέσεις
3. **Statistics Logger (statistics\_logger.py)**: Σύστημα συλλογής και ανάλυσης μετρικών απόδοσης
4. **Statistics Viewer (view\_statistics.py)**: Εργαλείο οπτικοποίησης και αναφοράς αποτελεσμάτων

**Τεχνικές Προδιαγραφές**

**Anchor Configuration:**

* 4 σταθερά σημεία αναφοράς (anchors) στις θέσεις: (0,0), (5,0), (0,7), (5,7) μέτρα
* Κάλυψη περιοχής 35 τετραγωνικών μέτρων
* Ελάχιστος αριθμός anchors για trilateration: 3

**Tag Simulation:**

* 3 προσομοιωμένα κινητά tags με στοχαστική κίνηση
* Μέγιστο βήμα κίνησης: 0.3 μέτρα ανά ενημέρωση
* Συχνότητα ενημέρωσης: 0.5 δευτερόλεπτα
* Προσθήκη ρεαλιστικού θορύβου: ±0.05 μέτρα

**Μεθοδολογία και Αλγόριθμοι**

**Αλγόριθμος Trilateration**

Το σύστημα υλοποιεί τον κλασικό αλγόριθμο trilateration χρησιμοποιώντας τη μέθοδο ελαχίστων τετραγώνων (least squares). Για κάθε tag, επιλύεται το σύστημα εξισώσεων:

**(x - x\_i)² + (y - y\_i)² = d\_i²**

όπου (x\_i, y\_i) οι συντεταγμένες του anchor i και d\_i η μετρημένη απόσταση.

**Σύστημα Ανίχνευσης Εγγύτητας**

Το σύστημα παρακολουθεί συνεχώς τις αποστάσεις μεταξύ όλων των tags και ενεργοποιεί συναγερμό όταν δύο tags βρεθούν σε απόσταση μικρότερη από 1 μέτρο. Αυτό υλοποιείται μέσω:

* Υπολογισμού Ευκλείδειας απόστασης μεταξύ όλων των ζευγών tags
* Αυτόματης αποστολής εντολών ON/OFF σε κινητήρες μέσω MQTT
* Οπτικής ένδειξης στο real-time γράφημα (αλλαγή χρώματος σε κόκκινο)

**Σύστημα Στατιστικών**

Το σύστημα συλλέγει εκτενή στατιστικά απόδοσης που περιλαμβάνουν:

**Μετρικές Απόδοσης:**

* Χρόνος απόκρισης (response time): Μέσος όρος 125.34 ms
* Χρόνος επεξεργασίας (processing time): Μέσος όρος <1ms
* Ποσοστό επιτυχίας trilateration: 100%

**Μετρικές Ακρίβειας:**

* Μέσο σφάλμα εντοπισμού: 0.0816 m
* Τυπική απόκλιση: 0.0405 m
* Εύρος σφάλματος: 0.0101m - 0.1499m

**Αποτελέσματα και Ανάλυση**

**Απόδοση Συστήματος**

Κατά τη διάρκεια μιας τυπικής συνεδρίας 753 δευτερολέπτων, το σύστημα επέδειξε εξαιρετική απόδοση:

* **Συνολικά μηνύματα επεξεργασμένα**: 17904
* **Ενεργά tags**: 3
* **Γεγονότα εγγύτητας**: 4143
* **Ποσοστό επιτυχίας**: 100%

**Ανάλυση Χρόνων Απόκρισης**

Η ανάλυση των χρόνων απόκρισης αποκάλυψε δύο κατηγορίες μετρήσεων:

* **Άμεσες απαντήσεις**: ~0ms (για συνεχόμενα μηνύματα από το ίδιο tag)
* **Περιοδικές απαντήσεις**: ~500ms (για νέα μηνύματα μετά από παύση)

Αυτή η συμπεριφορά είναι αναμενόμενη και αντικατοπτρίζει τη συχνότητα ενημέρωσης του simulator.

**Ακρίβεια Εντοπισμού**

Το σύστημα επιτυγχάνει εξαιρετική ακρίβεια εντοπισμού με μέσο σφάλμα κάτω από 8cm, το οποίο είναι συγκρίσιμο με εμπορικά συστήματα UWB. Η χαμηλή τυπική απόκλιση (3.97cm) υποδεικνύει σταθερή και αξιόπιστη απόδοση.

**Οπτικοποίηση και Διεπαφή Χρήστη**

**Real-Time Γραφική Απεικόνιση**

Το σύστημα παρέχει ζωντανή γραφική απεικόνιση που περιλαμβάνει:

* Στατική απεικόνιση των 4 anchors ως μαύρα τετράγωνα
* Δυναμική απεικόνιση των tags ως κύκλους
* Χρωματική κωδικοποίηση: μπλε για κανονική κατάσταση, κόκκινο για εγγύτητα
* Ενημέρωση κάθε 10ms για ομαλή κίνηση

**Στατιστικά Γραφήματα**

Το σύστημα δημιουργεί τρία κύρια γραφήματα:

1. **Κατανομή χρόνων απόκρισης**: Histogram και χρονοσειρά
2. **Ακρίβεια εντοπισμού**: Χρονοσειρά σφαλμάτων εντοπισμού
3. **Γεγονότα εγγύτητας**: Κατανομή αποστάσεων εγγύτητας

**Προκλήσεις και Λύσεις**

**Τεχνικές Προκλήσεις**

**Διαχείριση Matplotlib Interrupts**: Αντιμετωπίστηκε πρόβλημα με τον τερματισμό του προγράμματος λόγω conflicts μεταξύ matplotlib και tkinter backend. Λύθηκε με:

* Υλοποίηση signal handlers για graceful shutdown
* Προστασία των matplotlib calls με try-catch blocks
* Χρήση explicit backend configuration

**MQTT Compatibility**: Αντιμετωπίστηκαν θέματα συμβατότητας με διαφορετικές εκδόσεις της paho-mqtt βιβλιοθήκης. Λύθηκε με:

* Υλοποίηση compatibility layer
* Automatic fallback σε παλαιότερη σύνταξη

**Βελτιστοποιήσεις Απόδοσης**

**Efficient Data Structures**: Χρήση deque με maxlen για αποδοτική διαχείριση μεγάλων datasets  
**Vectorized Operations**: Χρήση NumPy για ταχύτερους μαθηματικούς υπολογισμούς  
**Threaded Statistics**: Ασύγχρονη συλλογή στατιστικών για αποφυγή bottlenecks

**Μελλοντικές Επεκτάσεις**

**Μετάβαση σε Πραγματικό Hardware**

Το σύστημα έχει σχεδιαστεί για εύκολη μετάβαση σε πραγματικό UWB hardware:

* **ESP8266 + DWM1000 modules** για anchors και tags
* **WiFi connectivity** για MQTT communication
* **Battery-powered tags** με deep sleep optimization

**Προηγμένες Λειτουurgίες**

**Machine Learning Integration**: Χρήση ML αλγορίθμων για βελτίωση ακρίβειας και πρόβλεψη κίνησης  
**Multi-floor Support**: Επέκταση σε 3D εντοπισμό για πολυώροφα κτίρια  
**Scalability Improvements**: Υποστήριξη εκατοντάδων tags με distributed architecture

**Συμπεράσματα**

Η ανάπτυξη αυτού του RTLS συστήματος αποδεικνύει τη βιωσιμότητα και την αποτελεσματικότητα της τεχνολογίας UWB για εφαρμογές εντοπισμού θέσης. Τα κύρια επιτεύγματα περιλαμβάνουν:

**Τεχνική Αριστεία:**

* Υλοποίηση ακριβούς αλγορίθμου trilateration
* Ανάπτυξη robust συστήματος real-time processing
* Δημιουργία comprehensive analytics platform

**Πρακτική Αξία:**

* Αποδεδειγμένη ακρίβεια <8cm
* Αξιόπιστη λειτουργία με 100% success rate
* Scalable αρχιτεκτονική για μελλοντικές επεκτάσεις

**Παραρτήματα:**

* Πλήρης κώδικας συστήματος (4 αρχεία Python)
* Στατιστικά δεδομένα (JSON και CSV format)
* Γραφήματα απόδοσης και ανάλυσης
* Τεχνική τεκμηρίωση για hardware implementation

⁂





