## DESCRIPTION OF ASSIGNMENT: ACCURATE INDOOR POSITIONING WITH ULTRASONIC, DISTRIBUTED MICROPHONES

Deze thesis kadert binnen een wereldwijd onderzoek naar lokalisatie en 'tracking' binnenshuis. Hierbij kan er geen gebruik gemaakt worden van het globale GPS-systeem (global positioning system), gezien dit werkt op satelliet. Het is niet bruikbaar binnenshuis wegens onvoldoende detectie in een binnenruimte. Onderzoek wordt momenteel uitgevoerd om een standaard vast te stellen voor binnenshuis lokalisatie, op dit moment is er nog geen consensus over een standaard. Bij het onderzoek naar binnenshuis lokalisatie zijn er verschillende aspecten die onderzocht dienen te worden. In deze realisatie zal de focus liggen op energiezuinigheid en accuraatheid en dit met een systeem uitsluitend gebaseerd op ultrasoon geluid.

Dit is een voortzetting van een onderzoek binnen de onderzoeksgroep DRAMCO te KU Leuven (Technologiecampus Gent). De focus van het onderzoek richt zich erop om mensen langer te kunnen laten thuiswonen. Het systeem zal geïntegreerd worden in een groter systeem waardoor van op afstand mensen met zorgnoden kunnen opgevolg rden. Hiermee zou de zorgsector in staat zijn mensen te monitoren zonder dat daarvoor een verblijf in een zorginstelling of een dagelijkse fysieke opvolging nodig is. Er kan via de locatiebepaling samengewerkt worden met andere systemen om ervoor te zorgen dat mensen zich langer zelf kunnen behelpen. Bijvoorbeeld indien een persoon valt dan kan naast een valmelding ook de locatie meegegeven worden. Daarnaast kan de persoon ook medisch opgevolgd worden van op afstand en kan zo thuiszorg geoptimaliseerd worden.

Het systeem zal bestaan uit een draagbare loT-node die ultrasone signalen uitstuurt. Met behulp van verschillende geïnstalleerde microfoons in een ruimte zal het ultrasone geluid gedetecteerd worden en daarmee wordt dan ook de locatie van de persoon bepaald. De lokalisatiebepaling zal gebeuren op een centrale server. Zo is de locatie enkel binnen het systeem gekend, om zo de privacy van de mensen te garanderen.

## De doelstellingen voor dit project:

- Ontwikkelen van een ultrasone 3D-lokalisatie systeem
  - Volgen van 2 tot 4 personen
  - Positiebepaling elke seconde
- Draagbare node ontwerpen
  - Autonomie van 5 jaar
  - Afmetingen 5cm x 4cm x 2cm
- Realiseren van een 3D-lokalisatie algoritme
  - o Positiebepaling in ruimte van 6m x 4m x 2m
  - Accuraatheid kleiner dan 1cm in vrije ruimte met een precisie van 85%
  - Accuraatheid kleiner dan 5cm in vrije ruimte met een precisie van 95%
  - Accuraatheid kleiner dan 5cm in de buurt van muren met een precisie van 85%

## Planning deadlines:

- 1) 12-11-2021: Architectuur lokalisatiesysteem
- 2) 24-11-2021: Prototype volledig systeem gerealiseerd
- 3) 30-11-2021: 2D lokalisatie geoptimaliseerd
- 4) 15-12-2021: 3D lokalisatie geoptimaliseerd
- 5) 7-12-2021: Finale versie gerealiseerd
- 6) 23-12-2021: Meerdere nodes tracken
- 7) 11-01-2021: Demonstratie einresultaat

## DESCRIPTION OF ASSIGNMENT: ACCURATE INDOOR POSITIONING WITH ULTRASONIC, DISTRIBUTED MICROPHONES

