

图 1

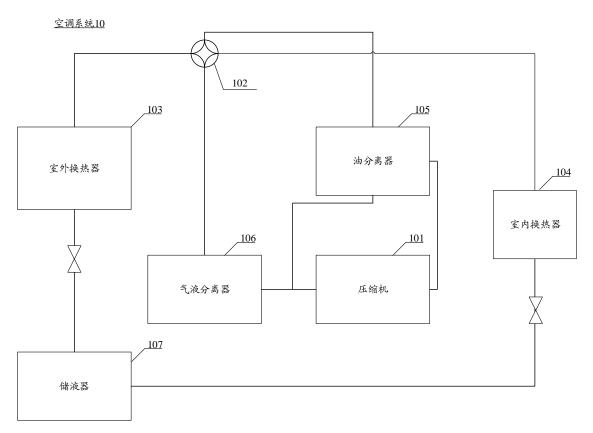
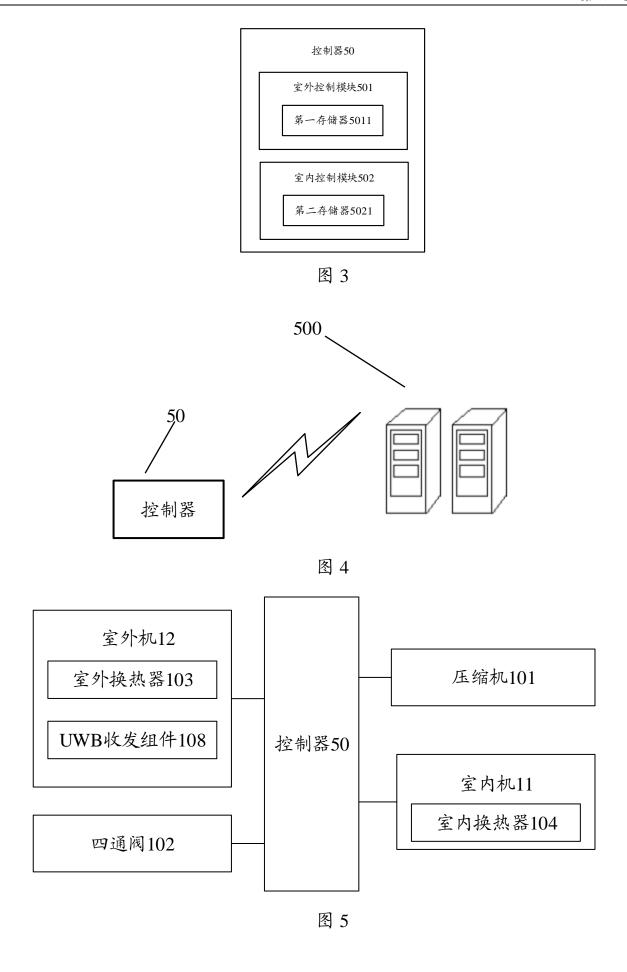


图 2



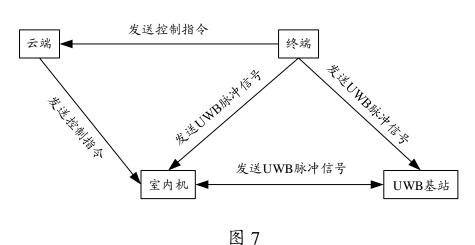
在接收到用于指示开启人感功能的控制指令后,在接收到由终端发送的第一UWB脉冲信号之后,根据第一UWB脉冲信号确定第一角度信息

获取室内机与UWB基站之间的距离以及UWB基站的第二方位角

根据第一角度信息、第二方位角以及室内机与UWB基站之间的距离,确定室内机与终端之间的距离

根据第一角度信息以及室内机与终端之间的距离,调节导风板的角度,以实现人感功能

图 6

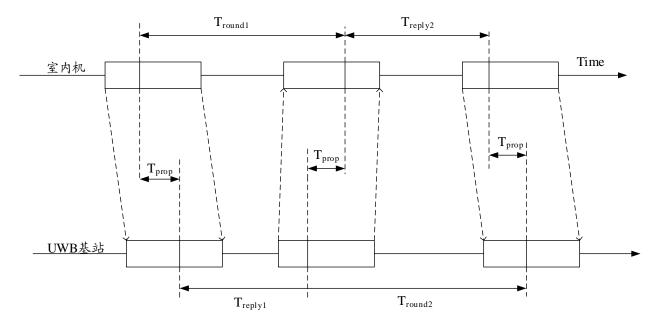


S1023

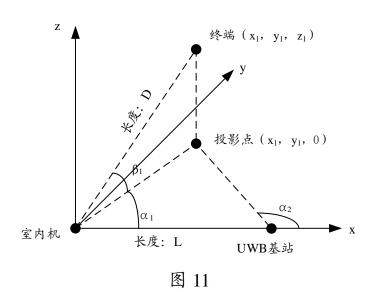
S1011 将第一UWB脉冲信号进行放大以及滤波处理, 得到处理后的第一UWB脉冲信号 将处理后的第一UWB脉冲信号转化为数字信号, S1012 并进行采样和量化,得到离散的信号数据 将离散的信号数据进行数字信号处理, S1013 得到第一UWB脉冲信号的频谱和 第一UWB脉冲信号的相关特征参数 根据第一UWB脉冲信号的频谱以及第一UWB脉冲信号的 S1014 相关特征参数确定第一角度信息 图 8 向UWB基站发送第二UWB脉冲信号,并记录发送第二UW S1021 B脉冲信号的第一发送时间。接收到UWB基站发送的第一 响应信号,并记录接收到第一响应信号的第一接收时间。 向UWB基站发送第三UWB脉冲信号,并记发送第三UWB 脉冲信号的第三发送时间。 接收到第三UWB脉冲信号的第二回应信号 根据第一周期时长、第一延迟时间、第二周期时长以及 S1022 第二延迟时间确定UWB脉冲信号的传播时间

图 9

根据UWB脉冲信号的传播时间与光速确定室内机与 UWB基站之间的距离







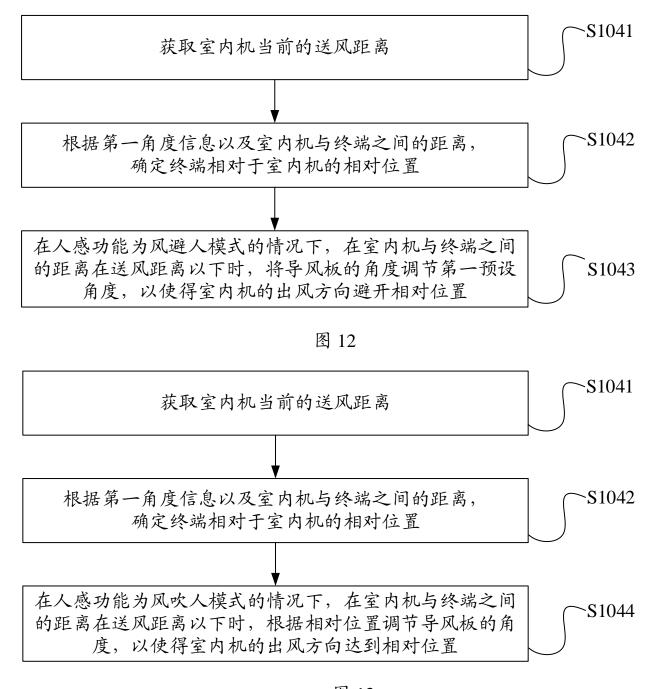


图 13

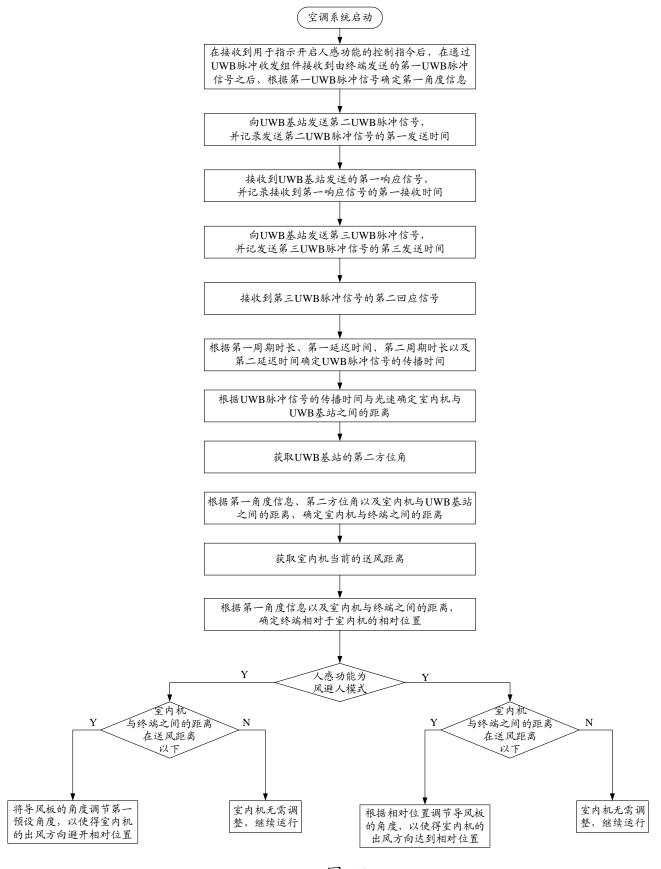


图 14