

Seminararbeit zum Thema:

Sensorlose Indoor-Lokalisierung

Artemij Voskoboynikov, Benjamin Swiers

Matrikelnummer: 4557770, 4556446

Modul: Seminar Technische Informatik

Dozenten: Dr. rer. nat. Enrico Köppe, Simon Schmitt

Semester: Sommersemester 2015

Berlin, den 27. Juni 2015

Abkürzungsverzeichnis

AP Access Point

DfP Device-free Passive

DfL Device-free Localization

HPI Hasso-Plattner-Institut

MP Monitoring Point

PIL Passive Infrarot-Lokalisierung

RSSI Radio Signal Strength Indication

RFID Radio Frequency Identification

UWB Ultra-wideband

Abbildungsverzeichnis

1	Unterkategorien von Indoor-Lokalisierung (Deak G., Curran K. & Condell J., S. 2)	2
2	RFID Indoor-Lokalisierung (Mah M., S. 2)	3
3	Eines der vier Experimente (Mah M., S. 4)	4
4	Testergebnisse (Mah M., S. 9)	5
5	Multipath-Fading (Teletopix)	6
6	Wärmestrahlung einer Person (Technische Universität Dortmund) . .	7
7	Lokalisierung durch Triangulation (Technische Universität Dortmund)	7
8	Detektion von Bewegungen durch Luftdruckänderungen(Patel Shwetak N., Reynolds Matthew S., Abowd Gregory D., S. 7)	8
9	Detektion von Bewegungen durch Luftdruckänderungen(Patel Shwetak N., Reynolds Matthew S., Abowd Gregory D., S. 7)	8
10	Detektionen eines Sturzes (Sturzdetektion Drucksensoren)	9
11	Versuchsaufbau GravitySpace(Bränzel et al., S. 2)	11
12	Abdrücke von Objekten(Bränzel et al., S. 2)	11

Zusammenfassung

In der heutigen Gesellschaft kommen in vielen Bereichen Indoor-Lokalisierungssysteme zum Einsatz. Die Nischen können dabei grundverschieden sein. Neben der Feuerwehr, die Methoden zur Indoor-Lokalisierung verwendet, um Einsatzkräfte oder auch mögliche Opfer in Gebäuden ausfindig zu machen, können Lokalisierungsmethoden auch zur Überwachung von Kindern oder auch älteren Personen verwendet werden. In dieser Ausarbeitung wird zu Beginn zwischen aktiven und passiven Lokalisierungsmethoden unterschieden und es wird gesagt, was genau passive Lokalisierung ausmacht und welche Vorteile diese gegenüber aktiven Methoden haben. Im weiteren Verlauf werden verschiedene Methoden der passiven Lokalisierung erläutert. Diese werden beschrieben und die Anwendungsgebiete werden genannt, sowie Vor- und Nachteile der jeweiligen Systeme. Abschließend wird ein Fazit gezogen und es wird auf mögliche Entwicklungen in diesem Forschungsbereich eingegangen.

Inhaltsverzeichnis

1	Indoor-Lokalisierung	1
1.1	Aktive Lokalisierung	1
1.2	Passive Lokalisierung	1
2	Sensorlose Indoor-Lokalisierung	2
2.1	Radio Frequency Identification	2
2.2	Experimenteller Aufbau	3
2.3	Testergebnisse	4
2.4	Ultra-wideband	5
2.5	Passive Infrarot-Lokalisierung	6
2.6	Differential Air Pressure	8
2.7	Physical Contact	9
2.8	Computer-Vision	10
2.9	GravitySpace	10
2.10	Fazit und Ausblick	12
3	Quellenverzeichnis	13

1 Indoor-Lokalisierung

In dieser Ausarbeitung wird die Indoor-Lokalisierung von Personen betrachtet. Lokalisierung von Objekten ist ebenfalls denkbar, jedoch werden in den heutzutage verwendeten Systeme hauptsächlich Personen lokalisiert. Im Folgenden werden die Begriffe der *aktiven Lokalisierung* und *passiven Lokalisierung* eingeführt und kurz erläutert.

1.1 Aktive Lokalisierung

Unter einer *aktiven Lokalisierung* versteht man Lokalisierungsmethoden, welche eine aktive Mitwirkung der Teilnehmer benötigt. Zumeist bedeutet dabei eine aktive Mitwirkung das Tragen eines Gerätes, welches mit den Sensoren im Raum in einer bestimmten Art und Weise kommuniziert.¹

Solche Systeme sind weit verbreitet, jedoch können Teilnehmer in manchen Situationen keine Gerätschaften bei sich tragen. Ein Beispiel dafür wäre eine Brandsituation. Die Einsatzkräfte der Feuerwehr würden mit aktiven Lokalisierungsmethoden im Regelfall nicht die Opfer ausfindig machen können, was im schlimmsten Fall Menschenleben kosten könnte.

Darüber hinaus können Personen selbst kleinste sichtbare Sensoren als unkomfortabel empfinden, sodass in solchen Situationen zu *passiven Lokalisierungsmethoden* gegriffen werden muss.²

1.2 Passive Lokalisierung

Im Gegensatz zur *aktiven Lokalisierungsmethoden* wird bei einer *passiven Lokalisierung* (auch *sensorlose Lokalisierung*) keine aktive Mitwirkung der Teilnehmer verlangt.³ Ein großer Vorteil solcher Systeme ist die Benutzerfreundlichkeit, da keinerlei Gerätschaften sich am Teilnehmer selbst befinden müssen. Ebenfalls bieten *sensorlose Lokalisierungsmethoden* neue Anwendungsbereiche wie zum Beispiel Alarmanlagen in Gebäuden. So können Einbrecher lokalisiert werden, was bei *aktiver Lokalisierung* nur schwer vorstellbar ist.

Die Abbildung 1 zeigt nochmals die Unterkategorien von *Indoor-Lokalisierung* auf:

¹Vgl. Deak G., Curran K. & Condell J., S. 1

²Vgl. Kivimäki T., Vuorela T., Peltola P. & Vanhala J., S.1

³Vgl. ebd.

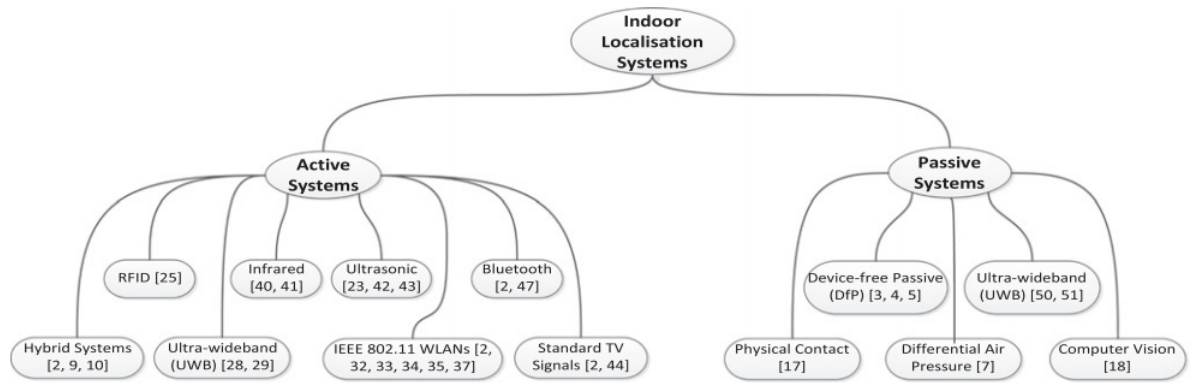


Abbildung 1: Unterkategorien von Indoor-Lokalisierung (Deak G., Curran K. & Condell J., S. 2)

Im weiteren Verlauf wird jedes *passive System* näher untersucht. Es wird die Funktionsweise sowie die Vor- und Nachteile des jeweiligen Systems erläutert.

2 Sensorlose Indoor-Lokalisierung

2.1 Radio Frequency Identification

Unter *Radio Frequency Identification* (**RFID**) versteht man eine kontaktlose Identifikation mittels Funkübertragung. Oftmals kann man hierfür bereits vorhandene Wi-Fi-Netzwerke verwenden.⁴

Ein solches DfL-System (**Device-free Localization**) nutzt die Tatsache aus, dass die Präsenz eines menschlichen Körpers die Radiosignale beeinflusst.⁵ Die verwendete Frequenz der Knotenpunkte liegt hierbei bei 2.4Ghz, weil dies die Resonanzfrequenz von Wasser ist und der Mensch bekanntermaßen aus 70% aus Wasser besteht.⁶ Ein weiterer Pluspunkt ist auch, dass die Frequenz von 2.4 Ghz bei *IEEE Standards* wie 802.11b und 802.11g verwendet wird.⁷

Das *DfP-System* (*Device-free Passive*) auf Grundlage von *RFID*, welches im Folgenden vorgestellt wird, misst die Änderungen von der erhaltenen *Received Signal Strength Indication* (**RSSI**). Systeme, die von der *RSSI* Gebrauch machen, haben meist eine Genauigkeit von bis zu 18cm.⁸ Das in folgenden Abschnitten vorgestellte System soll als Alarmanlage agieren und Eindringlinge lokalisieren bzw. detektieren können.⁹ Ein solches System besteht aus zwei Komponenten, den *Access Points* (**AP**)¹⁰ und den *Monitoring Points* (**MP**)¹¹. Einen guten Überblick bietet die Abbildung 2:

⁴Vgl. Kivimäki T., Vuorela T., Peltola P. & Vanhala J., S. 16

⁵Vgl. ebd.

⁶Vgl. Deak G., Curran K. & Condell J., S. 11

⁷Vgl. Pirzada N., Nayan Y., Subhan F., Hassan F., Khan M., S. 3

⁸Vgl. Deak G., Curran K. & Condell J., S. 14

⁹Vgl. Mah M., S. 2

¹⁰Z. Dt. Zugriffsknoten

¹¹Z. Dt. Kontrollknoten

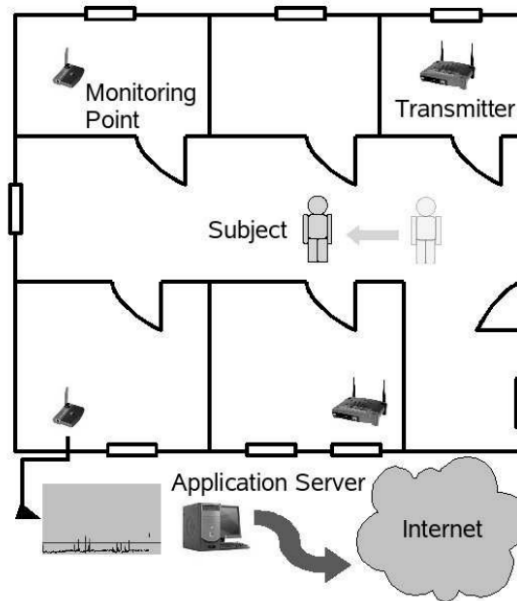


Abbildung 2: RFID Indoor-Lokalisierung (Mah M., S. 2)

In der obigen Abbildung erkennt man zwei **AP**, sowie einen **MP** und einen **DfP Server**, der die Berechnungen auf Grundlage der erhaltenen Signale durchführt. Als **MP** können dabei beliebige Computer verwendet werden.¹² Neben der eigentlichen Detektion (*Monitoring Mode*) unterstützt das System noch zwei weitere Modi, welche nun näher beschrieben werden.

- **Monitoring Mode:** Dieser Modus nimmt jegliche Aktivität wahr, eignet sich somit für eine nächtliche Überwachung.
- **Tracking mode:** Dieser Modus kann einen Eindringling orten und zusätzlich noch anhand der Daten der, die von den **MP** verzeichnet werden, verfolgen. Es kann nur ein Eindringling zu einem bestimmten Zeitpunkt geortet werden.
- **DfP Mode:** Der *DfP-Modus* kann mehrere Eindringlinge gleichzeitig orten und verfolgen.

Sobald ein Eindringling von einem **MP** detektiert wird, werden zusätzlich noch weitere *Monitoring Points* kontaktiert und auf mögliche Detektionen überprüft. Erst danach kommt es zu einem Alarm des Gesamtsystems.¹³ Der zentrale Alarm kann hierbei auf disjunkten Paaren von **AP** und **MP** basieren. Aus diesem Grund ist es notwendig die Detektionen möglichst simultan zu verzeichnen.¹⁴

2.2 Experimenteller Aufbau

Es wurden vier Experimente in kontrollierter Umgebung durchgeführt. Die eigentliche Leistung des Systems konnte somit besser untersucht werden, da die äußeren

¹²Vgl. ebd.

¹³Vgl. ebd., S. 2 f.

¹⁴Vgl. ebd.

Einflüsse dadurch minimiert wurden. Bei jedem einzelnen Experiment wurde eine bestimmte Anordnung von zwei **AP** und zwei **MP** verwendet. Jeder **MP** zeichnete dabei die *RSSI* von jedem **AP** auf, die alle 100 ms sendeten. Ein beispielhafter Aufbau ist in der Abbildung 3 (links) zu sehen:

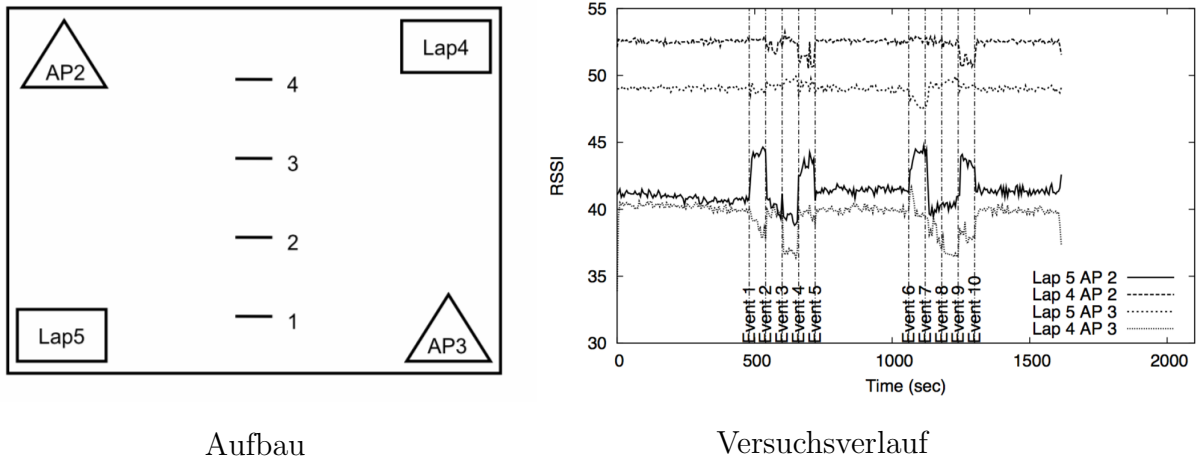


Abbildung 3: Eines der vier Experimente (Mah M., S. 4)

Jeder **MP** zeichnete dabei 1800 Sekunden auf. Eine Person durchlief während dieses Zeitraumes den Raum und hielt an vier Positionen für jeweils 60 Sekunden an. Nach Durchqueren verließ die Person den Raum und das Experiment wurde danach wiederholt. Diese vier Positionen sind in der obigen linken Abbildung mittig zu sehen. Auf der rechten Abbildung sind die Detektionen der jeweiligen **AP** dargestellt. Dabei wurden alle möglichen Paare von **AP** und **MP** untersucht.

2.3 Testergebnisse

Tests in kontrollierten Umgebungen ergaben zufriedenstellende Ergebnisse mit einer niedrigen Rate von *False Positives*¹⁵ und einer hohen *Detektionsrate*. Hierbei bedeuten *False Positives* die Detektionen, die fälschlicherweise entstanden sind, es also eigentlich keinerlei Bewegung zu verzeichnen gab. Die *Detektionsrate* gibt die relative Häufigkeit von korrekten Detektionen an. Die beiden folgenden Abbildungen (Abbildung 4) zeigen dies nochmals graphisch auf.

¹⁵Z. Dt. Falschpositiv

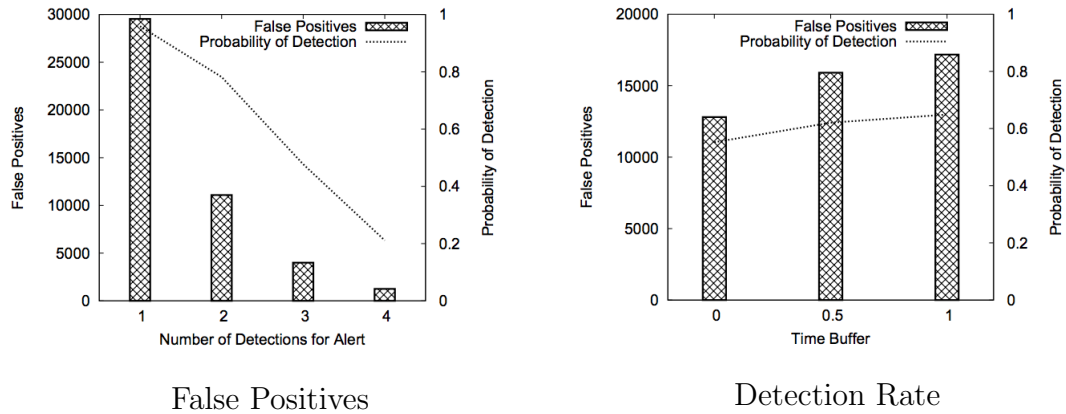


Abbildung 4: Testergebnisse (Mah M., S. 9)

Dieses *DfP-System* schnitt in den Tests zufriedenstellend ab, jedoch muss man auch auf mögliche Schwachstellen eingehen. Viele Parameter, die in den Algorithmen¹⁶ für die Detektion von Eindringlingen gebraucht werden haben direkten Einfluss auf die Sensibilität des Systems. Will man die Wahrscheinlichkeit eine korrekte Detektion zu verzeichnen erhöhen, wird gleichzeitig die Anzahl der *False Positives* erhöht, die beiden Größen stehen also in direkter Korrelation zueinander. Das Finden von Parametern, welche die Wahrscheinlichkeit von Detektionen erhöhen und gleichzeitig die Anzahl der *False Positives* minimieren, ist ein Optimierungsproblem.¹⁷

2.4 Ultra-wideband

*Ultra-wideband*¹⁸ (**UWB**) ist eine weitere Methode Objekte zu lokalisieren. Bei **UWB** werden sehr große Frequenzbereiche zur Nahbereichskommunikation verwendet. Dabei werden vier Arten von UWB-Imaging¹⁹ unterschieden:²⁰

- **Ground Penetrating Radar:** Detektion vergrabener Objekte
- **Wall Imaging:** Detektion von Objekten innerhalb dichter Wände
- **Through-wall Imaging:** Detektion von Objekten oder Personen auf der anderen Seite einer Wand
- **Medical Imaging:** Verwendung für medizinische Zwecke

Das erste System, was eine Überwachung durch Wände ermöglichte, verwendete Signale mit einer Frequenz zwischen 902 und 928 MHz. Dieses System war in der Lage sich bewegende Objekte mit bis zu 1.5 m/s zu detektieren. Wurde eine Bewegung detektiert, so wurde vom Empfänger ein akustisches Signal ausgelöst. Der Nachteil dieses Systems war jedoch, dass das Signal Wände mit Spiegeln oder allgemein nasse Wände nur schlecht penetrieren konnte. Systeme, die hingegen auf **UWB** basieren,

¹⁶Moving Variance Based Detection & Moving Average Based Detectionn https://www.cs.umd.edu/sites/default/files/scholarly_papers/MatthewMah_1.pdf

¹⁷Vgl. ebd. S. 9

¹⁸Z. Dt. Ultrabreitband

¹⁹Z. Dt. Darstellung

²⁰Vgl. Deak G., Curran K. & Condell J., S. 12

verwenden Frequenzen von 3.1 bis 10.6 GHz, die eine Penetration von Wänden ermöglichen. Darüber hinaus sind diese Systeme resistenter gegenüber Interferenz sowie Multipath-Fading,^{21,22} also gegenüber einem Empfang eines gleichen Signals auf unterschiedlichen Wegen. Dies kann beispielsweise aufgrund von Brechung oder Reflektion entstehen, wie die Abbildung 5 zeigt.

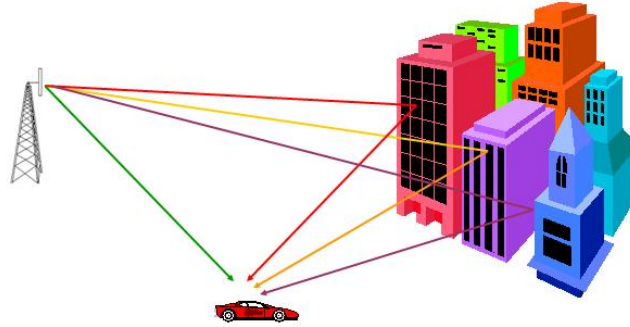


Abbildung 5: Multipath-Fading (Teletopix)

UWB-Systeme beheben viele der Probleme, die bei *Narrowband*-Systemen²³ entstehen können, gleichzeitig gibt es, wie bei jedem System, aber auch Kehrseiten. Zwar wurden Experimente mit **UWB**-Lokalisierungssystemen durchgeführt, es gibt jedoch keine einheitlichen Methoden zur Detektion von Objekten und zur Verarbeitung der Signale. Ebenso muss in der Mehrheit der existierenden Systeme eine Lerndatenbank gepflegt werden, die erstellt werden muss bevor die eigentliche Lokalisierung vonstattengehen kann.²⁴

Abschließend kann man sagen, dass Systeme, die auf Radiosignalen basieren ihren Zweck erfüllen, es jedoch kein universelles System gibt und man je nach Einsatzgebiet ein passendes Verfahren auszuwählen hat.

2.5 Passive Infrarot-Lokalisierung

Die *passive Infrarot-Lokalisierung* (**PIL**) basiert auf der Körperwärmestrahlung einer Person bzw. eines Objektes. Der thermische Unterschied eines Objektes im Vergleich zu seiner Umgebung kann dabei zur Lokalisierung und Bewegungsverfolgung (*Tracking*) ausgenutzt werden. Die Abbildung 6 zeigt die unterschiedliche Wärmestrahlung einer Person gegenüber seiner Umgebung.

²¹Z. Dt. Mehrwegempfang

²²Vgl. ebd.

²³Z. Dt. Schmalband

²⁴Vgl. Kilic Y., Wymeersch H., Meijerink A., Bantum M. & Scanlon W., S. 1



Abbildung 6: Wärmestrahlung einer Person (Technische Universität Dortmund)

Die Detektion der Wärmestrahlung wird durch sogenannte *Thermopiles*²⁵ realisiert.²⁶ Dabei handelt es sich um elektronische Bauelemente, welche thermische Energie in elektrische Energie umwandeln.²⁷ Um eine Person zu lokalisieren bzw. zu tracken, werden zur Messung der thermischen Unterschiede mehrere dieser Sensoren im Raum positioniert. Auf Grundlage der so ermittelten Daten können anschließend mit Hilfe spezieller Algorithmen die Sichtwinkel auf die entsprechende Person berechnet werden. Durch *Triangulation* kann durch diese Winkel die Position eines Objektes bestimmt werden.²⁸ Die Abbildung 7 skizziert dieses Verfahren.

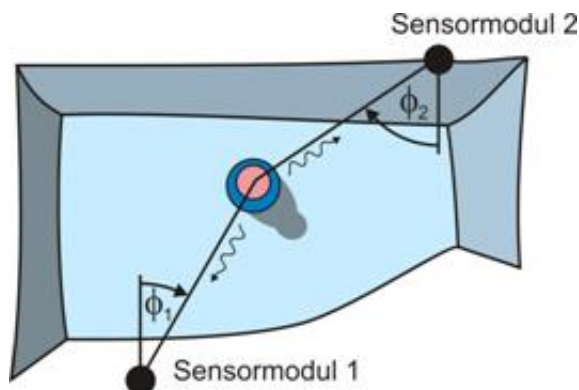


Abbildung 7: Lokalisierung durch Triangulation (Technische Universität Dortmund)

Der Vorteil dieser Methode liegt nicht nur in der Tatsache, dass ein zu lokalisierendes Objekt keine zusätzliche Hardware mitführen muss. Durch den Verzicht bildgebender Sensoren wird zusätzlich ein Schutz der Privatsphäre gewährleistet.²⁹ Weiterhin ist diese Art der Lokalisierung gegenüber anderen Methoden vergleichsweise kostengünstig.^{30,31} Da sich die Kosten für Bauteile und Sensoren rasant verändern, ist diese Aussage keinesfalls allgemeingültig.

²⁵Z. Dt. Thermosäulen

²⁶Vgl. Technische Universität Dortmund 2015

²⁷Vgl. Kemper 2010, S. 33

²⁸Vgl. Technische Universität Dortmund 2015

²⁹Vgl. Kemper 2010, S. 149

³⁰Vgl. Kemper 2010, S. 149

³¹Vgl. Deak G., Curran K. & Condell J., S. 7

2.6 Differential Air Pressure

Eine weitere Möglichkeit der Lokalisierung bietet die Messung der Luftdruckschwankungen, die durch ein sich bewegendes Objekt ausgelöst werden. Wenn eine Person eine Tür öffnet, hat dies eine, durch entsprechende Sensoren messbare, kurzzeitige Veränderung des Luftdrucks innerhalb eines Systems zur Folge.³² Dieser Effekt tritt, in abgeschwächter Form, auch beim Passieren eines Engpasses, z.B. eines Türrahmens, auf. Die Abbildung 8 zeigt die Veränderung der Messwerte beim Öffnen/Schließen einer Tür (links) und beim Durchschreiten des Türrahmens (rechts).

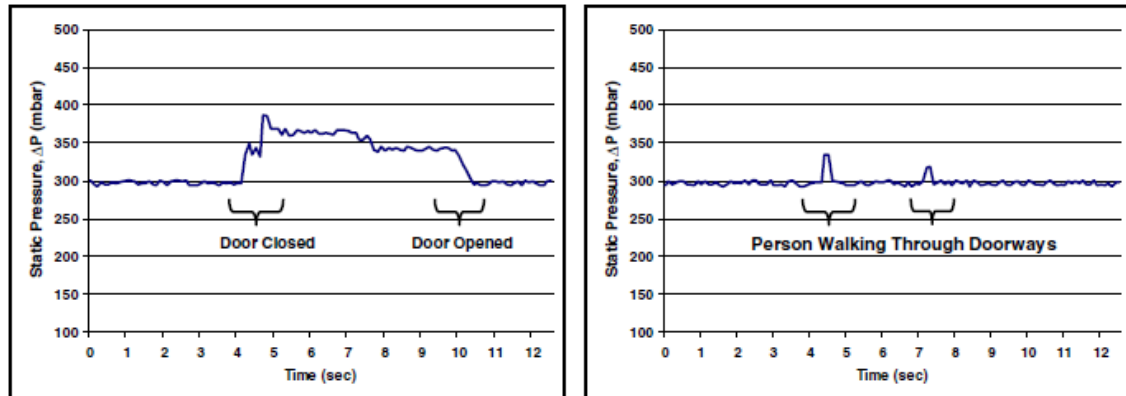


Abbildung 8: Detektion von Bewegungen durch Luftdruckänderungen(Patel Shwetak N., Reynolds Matthew S., Abowd Gregory D., S. 7)

Im Gegensatz zu vielen anderen Lokalisierungsmethoden müssen die Sensoren zur Datenerfassung nicht an vielen Stellen des Raumes angebracht werden. Die meisten modernen Häuser verfügen über eine Klimaanlage, welche die Bewohner des Hauses einerseits mit Frischluft versorgt und andererseits die verbrauchte Luft aus dem Haus leitet.³³ Dieses Lüftungssystem wird bei der Differential Air Pressure-Methode genutzt, um die Veränderungen des Luftdrucks an einer zentralen Stelle zu erfassen. In der Abbildung 9 ist ein Klimaanlage-System eines Hauses abgebildet.

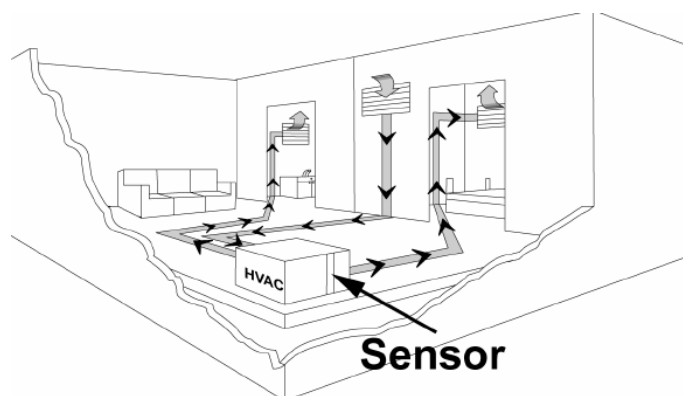


Abbildung 9: Detektion von Bewegungen durch Luftdruckänderungen(Patel Shwetak N., Reynolds Matthew S., Abowd Gregory D., S. 7)

³²Vgl. Deak G., Curran K. & Condell J., S. 13

³³Patel Shwetak N., Reynolds Matthew S., Abowd Gregory D., S. 2

Da die Sensoren in der zentralen Stelle angebracht werden können, kann auf die Installation zusätzlicher Hardware innerhalb des Wohnbereichs verzichtet werden. Der Nachteil dieser Methoden liegt in der relativ geringen Genauigkeit bei der Positionsbestimmung. Man kann zwar sagen, in welchem Raum sich eine Person befindet, nicht jedoch an welcher Stelle innerhalb Raumes.

2.7 Physical Contact

Eine vergleichsweise unauffällige Methode zur Lokalisierung bilden Verfahren, die auf dem physischen Kontakt einer Person zu seiner Umgebung bzw. zu seinem Untergrund beruhen.³⁴ Bei den meisten Verfahren, die auf dem physischen Kontakt basieren, werden sogenannte *Piezoelemente* zur Detektion eingesetzt. Bei einem *Piezoelement* handelt es sich um ein elektrisches Bauteil, welches die elektrische Polarisierung und die somit auftretende elektrische Spannung an einem Festkörper messen kann, wenn das Bauteil elastisch verformt wird.³⁵

Diese Piezoelemente werden häufig in Form von Matten in den Boden integriert. Da sich diese unter gebräuchlichen Bodenbelägen, wie Teppichen o.Ä., verlegen lassen, kann dieses System sehr unauffällig in die Umgebung des Hauses integriert werden. Die Möglichkeiten, die dieses System bietet, gehen über die reine Lokalisierung und Bewegungserkennung hinaus. Abhängig von der Anzahl der verwendeten *Piezoelemente* bzw. deren Abstand zueinander, kann ein recht hoher Genauigkeitsgrad erreicht werden, der es erlaubt bestimmte Druckmuster zu erkennen, durch die nicht nur die Position einer Person ermittelt werden kann, sondern darüber hinaus auch deren Haltung. Die Abbildung 10 zeigt ein Druckmuster, wie es bei einem Sturz einer Person entstehen kann.

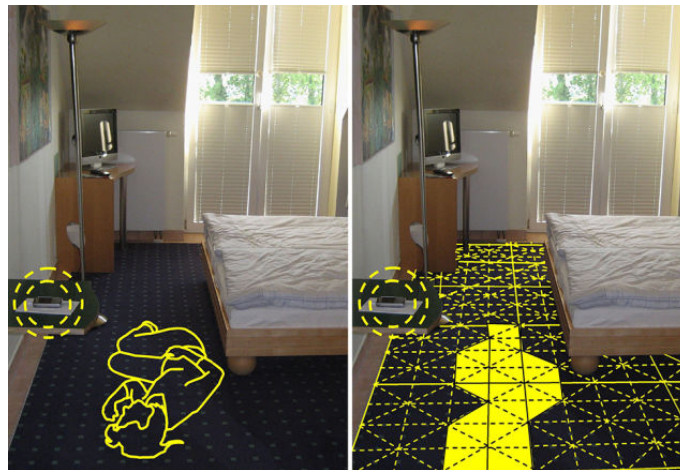


Abbildung 10: Detektionen eines Sturzes (Sturzdetektion Drucksensoren)

Auf diese Weise können beispielsweise Stürze einer Person erkannt werden. In Folge dessen kann automatisch ein Notruf abgesetzt werden, durch den Hilfe angefordert

³⁴Vgl. Deak G., Curran K. & Condell J., S. 12

³⁵Vgl. Peelamedu, Saravanan M., S. 2093

wird. Diese Funktionalität könnte in Haushalten eingesetzt werden, in denen alte oder körperlich beeinträchtigte Personen leben.

2.8 Computer-Vision

Computer-Vision stellt ein **DfP**-System dar, welches das Ziel hat, eine Umgebung zu schaffen, die auf die Position und das Verhalten einer Person reagiert (intelligente Umgebung).³⁶

Um die Position einer Person zu ermitteln werden *Triclops-Stereo-Kameras* verwendet, mit deren Hilfe sowohl eine bis auf 10 cm genaue Lokalisierung als auch die Bewegungsverfolgung realisiert werden kann. Für den im Paper³⁷ beschriebenen Versuchsaufbau werden drei Kameras verwendet, von denen jede an einem PC angeschlossen ist. Ein weiterer PC wird für das *Tracking* der Personen benötigt.

Dieses Verfahrens ermöglicht die Erkennung von Gesichtern und die Interaktion mit der Umgebung. Wenn beispielsweise eine Person den Raum betritt, erkennt das System, um welche Person es sich handelt und kann dementsprechend auf die Person reagieren. So könnten die Lichtverhältnisse des Raumes oder die Musik einer Musikanlage automatisch an die Bedürfnisse der jeweiligen Person angepasst werden. Die Möglichkeit der Identifikation ist hinsichtlich des Datenschutzes und der Privatsphäre jedoch kritisch zu betrachten.

Das letzte in dieser Ausarbeitung vorgestellte Verfahren stellt eine Hybridlösung zwischen dem physischen Kontakt und Computer Vision dar und ist hinsichtlich der Privatsphäre unbedenklicher.

2.9 GravitySpace

Wenn eine Person den Boden, auf dem er sich befindet berührt, erzeugt diese einen Abdruck auf dem Untergrund. Am Hasso-Plattner-Institut (**HPI**) wurde ein Verfahren namens GravitySpace entwickelt, welches sich diesen Effekt zu Nutze macht, in dem diese Abdrücke mit einer Kamera erfasst und ausgewertet werden.

Bei dem Versuchsaufbau dieses Verfahrens wird als Bodenplatte eines Zimmers eine Glasscheibe verwendet, welche von unten mit einer Kamera gefilmt wird. Weiterhin wird ein Projektor installiert, welcher Bildmaterial von unten auf diese Scheibe projizieren kann. Die Abbildung 11 zeigt diesen Versuchsaufbau.

³⁶Vgl. Deak G., Curran K. & Condell J., S. 13

³⁷Vgl. Deak G., Curran K. & Condell J., S. 13

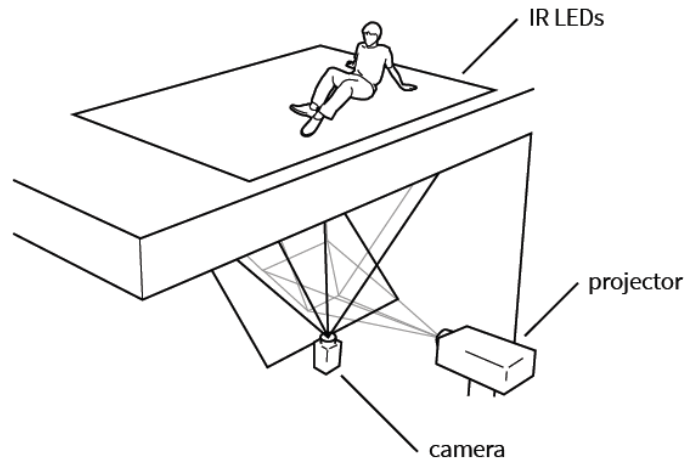


Abbildung 11: Versuchsaufbau GravitySpace(Bränzel et al., S. 2)

Wenn ein Objekt die Glasscheibe berührt erzeugt dieses einen Abdruck auf der Fläche. Genau wie bei einem Fingerabdruck, kann man bestimmten Abdrücken ein bestimmtes Objekt zuordnen. Die Abbildung 12 zeigt die Abdrücke verschiedener Objekte.

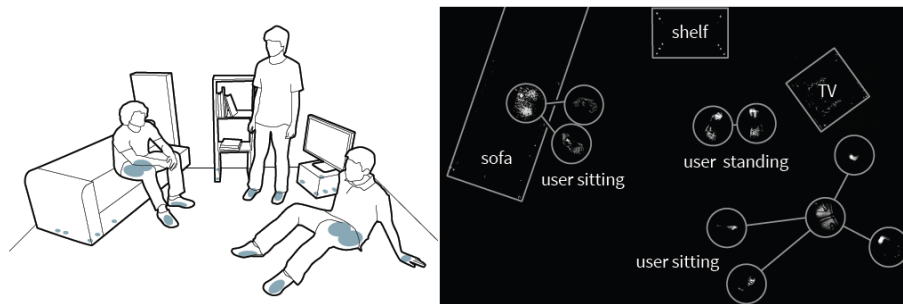


Abbildung 12: Abdrücke von Objekten(Bränzel et al., S. 2)

Dies ermöglicht über die Lokalisierung und Bewegungsverfolgung hinaus eine Identifikation von Personen innerhalb eines kleinen Personenkreises. Weiterhin ermöglicht der angebrachte Projektor eine Interaktion mit der Umgebung. So könnte beispielsweise ein Ball projiziert werden, den sich die Personen hin und her spielen können.

Dieses Verfahrens bietet gegenüber konventionellen Kameraverfahren einige Vorteile³⁸:

- **Abdeckung:** Der Blickwinkel einer gewöhnlichen Kamera ist pyramidenförmig. Um jeden Winkel eines Raumes betrachten zu können, reicht eine Kamera allein nicht aus. Durch die Perspektive von unten wird jeder Bereich des Raumes erfasst.
- **Verdeckung:** Da die Lokalisierung einer Person von unten realisiert wird, kann diese nicht so leicht durch andere Personen oder Objekte verdeckt werden.

³⁸Bränzel et al., S. 3

- **Einfache Algorithmen:** Normalerweise müssen aufwändige Algorithmen verwendet werden, um 3D-Objekte zu erkennen. Bei diesem Verfahren wird das Problem auf zwei Dimensionen reduziert, wodurch einfachere und robustere Algorithmen verwendet werden können.
- **Privatsphäre:** Auch, wenn eine Unterscheidung von Individuen einer kleinen Gruppe möglich ist, so ist die Druck-basierte Lokalisierung von Personen unter dem Aspekt der Privatsphäre weit weniger kritisch.

Der Nachteil dieses Verfahrens liegt in der Tatsache, dass ein solcher Aufbau bei weitem aufwändiger ist, als bei der Verwendung gewöhnlicher Kamerasysteme. Dies relativiert den oben genannten Abdeckungs-Vorteil.

2.10 Fazit und Ausblick

In dieser Ausarbeitung wurden verschiedene Methoden zur Lokalisierung und Bewegungsverfolgung von Person innerhalb von Gebäuden vorgestellt. Dabei wurden die Funktionsweisen der jeweiligen Methoden erläutert und deren Vor- und Nachteile aufgezeigt.

Zusammenfassend lässt sich sagen, dass jede Methode seinen Einsatzzweck hat und der Vergleich der Technologien untereinander nur bedingt sinnvoll ist. Abhängig vom Einsatzzweck liegt das Augenmerk auf unterschiedlichen Eigenschaften und Anforderungen. Nicht jede Methode kann den entsprechenden Anforderungen gerecht werden. Obwohl die vorgestellten Systeme im Grunde die gleiche Aufgabe erfüllen, so unterscheiden sie sich doch in vielerlei Punkten. Die Genauigkeit, der Installationsaufwand und letztlich auch der Preis stellen hier nur einige dieser Punkte dar.

Im Laufe der Zeit werden die Bauteile für solche Systeme voraussichtlich immer günstiger, wodurch der finanzielle Aspekt zunehmend vernachlässigbar werden wird. Der technologische Fortschritt wird weiterhin präzisere und kleine Sensoren mit sich bringen, wodurch eine Bewertung der verschiedenen Systeme in einigen Jahren deutlich andere Ergebnisse liefern würde.

3 Quellenverzeichnis

Sonstige Quellen

Bränzel et al.: GravitySpace: Tracking Users and Their Poses in a Smart Room Using a Pressure-Sensing Floor (2013), Online unter URL: https://hpi.de/fileadmin/user_upload/fachgebiete/audisch/publications/GravitySpace_CHI2013.pdf

Deak G., Curran K. & Condell J. A survey of active and passive indoor localisation systems (2012), Online unter URL : <http://scisweb.ulster.ac.uk/~kevin/comcomsurvey.pdf>

Ehrlich, I.: Indoor Localization (2006), Online unter URL: <http://ifgi.uni-muenster.de/~muellerj/lbs06/proceedings/3-IndoorLocalization.pdf>

Kemper J.: Passive Infrarot-Lokalisierung (2010), Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik, Technischen Universität Dortmund, Dortmund, Online unter URL: <https://eldorado.tu-dortmund.de/bitstream/2003/27428/1/PIL.pdf>

Kilic Y., Wymeersch H., Meijerink A., Bentum M. & Scanlon W.: Online unter URL: <http://arxiv.org/pdf/1303.4092.pdf>

Kivimäki T., Vuorela T., Peltola P. & Vanhala J.: A Review on Device-Free Passive Indoor Positioning Methods (2014), Online unter URL: http://www.se-rsc.org/journals/IJSH/vol8_no1_2014/9.pdf

M. Mah: Device-Free Passive Localization (2007), Online unter URL: https://www.cs.umd.edu/sites/default/files/scholarly_papers/MatthewMah_1.pdf

Pirzada N., Nayan Y., Subhan F., Hassan F., Khan M.: Device-Free Localization Technique for Indoor Detection and Tracking of Human Body (2013), Online unter URL: http://ac.els-cdn.com/S187704281402878X/1-s2.0-S187704281402878X-main.pdf?_tid=7bc6ad0e-12a4-11e5-95f4-00000aab0f02&acdnat=1434293516_4a2274a0ebfb932cf57c3f4f652c668f

Patel Shwetak N., Reynolds Matthew S., Abowd Gregory D.: Detecting Human Movement by Differential Air Pressure Sensing in HVAC System Ductwork: An Exploration in Infrastructure Mediated Sensing (2008), College of Computing, School of Interactive Computing, & GVU Center Georgia Institute of Technology, Online unter URL: <https://dub.washington.edu/djangosite/media/papers/tmpqiqC-3.pdf>

Peelamedu, Saravanan M.: Piezoelectric Effect and Its Application, in Encyclopedia of Optical Engineering, hrsg. v. Ronald G. Driggers, 2003

Technische Universität Dortmund: TU Dortmund, Fakultät ETIT, IRF, IT, Forschung, Embedded Systems, Projekte, PIL, DFG-Projekt: Passive Infrarot-Lokalisierung, Online unter URL: http://www.irf.tu-dortmund.de/cms/de/IT/Forschung/Embedded_Systems/Projekte/PIL/index.html, Abruf: 2015-06-15

Teletopix: Multipath-Fading: Online unter URL: <http://www.teletopix.org/wp-content/uploads/2013/01/MUltipath-effect.jpg>, Abruf: 2015-06-26

Sturzdetektion Drucksensoren: Online unter URL: http://i.kinja-img.com/gawker-media/image/upload/s--WB7wQYq6--/c_fit,fl_progressive,q_80,w_636/19gzk7od0artwjpg.jpg