

Marco Enrique dos Santos Abensur
Daniel Nery Silva de Oliveira

Warehouse Managment System Posicional

São Paulo
2019

Marco Enrique dos Santos Abensur
Daniel Nery Silva de Oliveira

Warehouse Managment System Posicional

Trabalho apresentado à Escola Politécnica da
Universidade de São Paulo para obtenção do
Título de Engenheiro Eletricista.

São Paulo
2019

Marco Enrique dos Santos Abensur
Daniel Nery Silva de Oliveira

Warehouse Managment System Posicional

Trabalho apresentado à Escola Politécnica da
Universidade de São Paulo para obtenção do
Título de Engenheiro Eletricista.

Área de Concentração:
Engenharia Elétrica

Orientador: Gustavo Rehder Pamplona
Coorientador: Carlos Eduardo Cugnasca

São Paulo
2019

Resumo

O estudo de técnicas de localização indoor e outdoor tem crescido muito nos últimos anos. Com a informação da localização de algum ativo em um ambiente controlado, processos podem ser simplificados e dados valiosos podem ser obtidos para os mais variados usos, desde a localização de algum aparelho médico em um hospital, até o de mercadorias em um armazém que é o foco do presente trabalho. Sabendo-se localização de todos os ativos em um armazém, pode-se fazer um uso inteligente desses dados, de forma a otimizar espaço e tempo, o que é essencial para companhias do ramo. O trabalho será feito em um armazém da *Samsung SDS Cello Logistics* onde as localizações para armazenamento de produtos não são fixas e nem delimitadas. Para solucionar o problema, levando-se em conta custos, eficiência energética e precisão, o uso do Bluetooth low energy 5 (BLE) se mostra como a atual solução mais adequada quando em comparação com outras tecnologias, permitindo precisões de menos de 2m a baixos custos.

Palavras-Chave – Indoor Location, Bluetooth Low Energy, Warehouse Managment System.

Abstract

The study of indoor and outdoor localization techniques has grown a lot in recent years. With information about the location of an asset in a controlled environment, processes can be simplified and valuable data can be obtained for a variety of uses, from tracking medical devices in a hospital, to tracking assets in warehouses, which is the focus of this work. With location data of all assets in a warehouse, it is possible to optimize space and time, which is essential for companies in this field. The work will be done in a warehouse of *Samsung SDS Cello Logistics* where the locations for assets storage are neither fixed nor bounded. In order to solve the problem, taking into account costs, energy efficiency and precision, the use of Bluetooth low energy 5 (BLE) is shown as the most adequate solution when compared to other technologies, allowing for precision of less than 2m and low costs.

Keywords – Indoor Location, Bluetooth Low Energy, Warehouse Managment System.

Sumário

	Sumário	5
1	INTRODUÇÃO	6
1.1	Necessidade	6
1.2	Problema	7
1.3	Árvore de Objetivos	8
2	ASPECTOS CONCEITUAIS	9
2.1	Técnicas de localização	9
2.1.1	Angle of Arrival	10
2.1.2	Time of Arrival (ToA)	11
2.1.3	Time Difference of Arrival (TDoA)	11
2.1.4	Received Signal Strength Indication (RSSI)	11
2.1.5	Resumo	12
2.2	Algoritmos	12
2.2.1	Triangulação	12
2.2.2	Trilateração	12
2.2.3	Proximidade	13
2.2.4	<i>Scene analysis/fingerprinting</i>	13
2.2.5	Resumo	13
2.3	Tecnologias para localização	14
2.3.1	WiFi	14
2.3.2	Bluetooth	14
2.3.3	ZigBee	15
2.3.4	Ultra-Wideband (UWB)	15
2.3.5	Sinais sonoros e ultrassônicos	15
2.3.6	Resumo	16
	REFERÊNCIAS	17

1 Introdução

A função primária de um armazém é receber mercadorias de uma fonte, guardar até ser requerido, e enviar para o usuário apropriado quando exigido (1). É uma parte fundamental da cadeia de suprimentos de qualquer rede de mercadorias.

Nos últimos anos, os armazéns vêm cada vez mais enfrentando maiores demandas por custo e produtividade. Estão se tornando uma parte vital para muitas empresas, porém sua complexidade também está aumentando. Consequentemente, o planejamento e controle dos processos de um armazém, também conhecido como *warehouse management*, tem se tornado uma tarefa desafiadora (2).

Nesse contexto, diversas soluções estão sendo buscadas para abaixar os custos, aumentar a produtividade, e melhorar o planejamento dos processos. Um ponto de melhoria, é a localização de ativos em um armazém. Com dados precisos da localização de todos os ativos em tempo real é possível utilizar algoritmos que visam melhorar a eficiência do armazém. Os ambientes de armazém, podem ser os mais variados, desde armazéns indoor em ambientes mais controlados, até armazéns outdoor em que espaços são compartilhados entre várias empresas.

Para a realização da localização de produtos em um local indoor e outdoor, diversas tecnologias, técnicas e algoritmos podem ser utilizados, cada um com seus aspectos positivos e negativos, e a escolha de um em detrimento de outro pode levar em conta diversos aspectos. As principais tecnologias utilizadas para a localização são: infravermelho (IR), ultra-som, som audível, sensores magnéticos, sensores óptico, radiofrequência (RF) e luz visível. As tecnologias de RF incluem Bluetooth, banda ultralarga (UWB), wireless sensor network (WSN), rede Local sem fio (WLAN), identificação por radiofrequência (RFID), Near Field Communication (NFC), WiFi, entre outros. Já as técnicas de estimativa de localização incluem: Angle of Arrival (AOA), Time of Arrival (TOA), Time Difference of Arrival (TDOA) and Received Signal Strength Indication (RSSI). (3, 4)

Essa pesquisa é motivada pela *Samsung SDS Cello Logistics* para a localização de seus ativos em um armazém localizado no Porto de Tubarões no Espírito Santo. Dada a conjuntura do espaço físico de tal porto, somado com os baixos consumos energéticos do Bluetooth, seus baixos custos, e sua alta portabilidade e facilidade de desenvolvimento, tal tecnologia foi escolhida para o desenvolvimento do trabalho, como será demonstrado nas próximas partes.

1.1 Necessidade

À medida que mais empresas buscam cortar custos e melhorar a produtividade dentro de seus armazéns e centros de distribuição, a etapa de coleta tem se tornado um caso de es-

tudo cada vez mais detalhado. *Order Picking* (Coleta de pedidos) - o processo de coleta de produtos do estoque em resposta ao pedido de um cliente - é a operação mais trabalhosa em armazéns com sistemas manuais e uma operação muito intensiva em armazéns com sistemas automatizados. Por essas razões, os profissionais de armazenamento consideram a coleta de pedidos como a área de prioridade máxima para melhorias de produtividade (5). Nesse contexto de busca de melhorias para a coleta e consequente aumento de produtividade, se encaixam as necessidades do estudo em questão de criar métodos melhores de localização de produtos em um armazém, de forma a otimizar a coleta e estoque de produtos.

No sistema atual, de estoque e coleta do espaço da Samsung, códigos de barra em localidades fixas, são utilizados para a demarcação da localização em que um produto foi estocado. Entretanto, tal método não está se mostrando efetivo em um porto outdoor, com espaços para armazenamento que podem mudar a cada chegada de um novo contêiner e que estão sujeitos à adversidades climáticas. Tal situação exigiu a busca de novas soluções para a localização de produtos a fim de manter padrões elevados de produtividade.

1.2 Problema

O problema consiste em implementar soluções para a localização de ativos em um espaço físico de um armazém. O problema de localização outdoor para espaços sem muitos obstáculos, já tem como padrão a tecnologia de GPS, entretanto, quando se trata de espaços outdoor com muitos obstáculos ou espaços indoor, diversas tecnologias são levantadas com aspectos positivos e negativos (6), porém a escolha de uma em relação a outra depende do problema em questão

Os principais parâmetros para um sistema ideal de localização, incluem o sistema estar disponível atualmente em dispositivos de usuários, ser econômico, ser energeticamente eficiente, possuir uma ampla faixa de recepção, alta precisão de localização, baixa latência e alta escalabilidade (4).

O problema é que cada tecnologia em conjunto com a aplicação a que se destina pode não apresentar uma ou mais das características ideais desejáveis. Assim, nesse trabalho, será encontrado a solução que melhor se adeque aos parâmetros de um sistema de localização ideal para o armazém específico da Samsung em que o trabalho será feito.

Além disso, o sistema proposto deverá ser facilmente integrável com o *warehouse management system* (WMS) em uso no armazém em questão, de forma a minimizar mudanças na infraestrutura do armazém. Grandes mudanças implicam em custos adicionais, o que é um grande problema em termos comerciais.

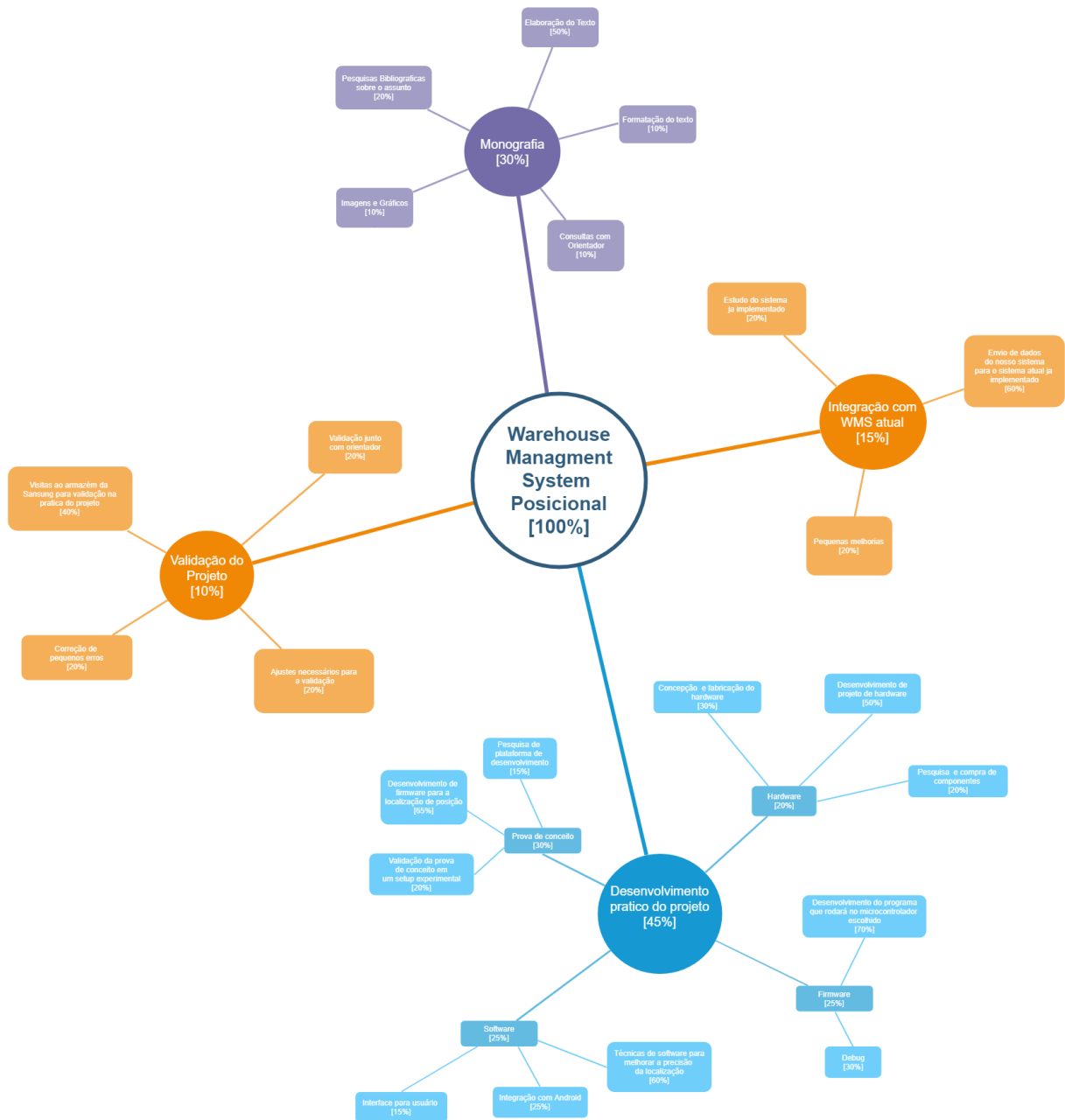


Figura 1 – Árvore de objetivos do projeto. Em colchetes os tempos de dedicação para cada parte

1.3 Árvore de Objetivos

Árvore de objetivos: é a representação gráfica do objetivo central do projeto (tronco), dos meios para alcançá-lo (raízes) e dos efeitos positivos que o alcance dos objetivos provoca na população-alvo (galhos e folhas). (7)

Tal ferramenta é importante para definição de objetivos claros a serem seguidos no projeto e auxiliam no desenvolvimento futuro do projeto.

Na figura 1 pode-se ver a árvore de objetivos do presente projeto.

2 Aspectos Conceituais

Esta parte se focará nas mais modernas tecnologias e técnicas para a realização da localização de ativos em um ambiente. Em primeiro lugar é importante fazer uma diferenciação entre a localização de ativos em ambientes outdoor e indoor.

A localização indoor é o termo dado para a localização em ambientes com muitos obstáculos, paredes e teto. Em contraste, a localização outdoor, acontece em ambientes abertos com poucos obstáculos e paredes. Justamente, por introduzir obstáculos, a localização indoor apresenta mais desafios em relação à outdoor. O ambiente em que o trabalho será feito, é um porto a céu aberto, entretanto diversos obstáculos e paredes fazem parte desse ambiente, fazendo do problema mais similar com problemas de localização indoor. geralmente, soluções de localização indoor precisam tomar mais cuidado com precisão, economia de energia, alcance limitado e interferências. Aspectos os quais serão necessários no problema em questão. Tais técnicas, em ambientes sem o obstáculo a mais imposto por um teto, podem alcançar resultados ainda melhores. Desse forma, a partir de agora, o texto se focará mais no estado-da-arte de tecnologias e técnicas desenvolvidas para ambientes indoor que serão as necessárias para esse trabalho.

2.1 Técnicas de localização

Existe uma variedade de técnicas e algoritmos para obter informações a partir das propriedades de um sinal recebido por um receptor. Os algoritmos usados em sistemas de localização, traduzem as propriedades de um sinal recebido em distâncias e ângulos, os quais são posteriormente usados para o cálculo da localização real de um determinado objeto (8). Abaixo uma imagem que resume as principais propriedades de sinal analisadas e os principais algoritmos utilizados para a localização:

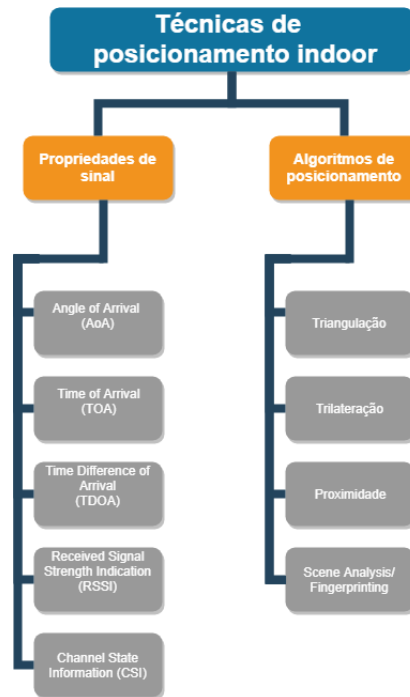


Figura 2 – Técnicas localização indoor

2.1.1 Angle of Arrival

Angle of Arrival (AoA), ou em português, ângulo de chegada é o ângulo em que o sinal transmitido chega ao receptor. Abordagens baseadas no AoA, usam matrizes de antenas e exploram a diferença de fase das ondas recebidas em cada elemento dessa matriz. E com tal informação é possível estimar o AoA. Na figura 3 mostra-se uma representação gráfica do processo.

Essa abordagem para estimativa do ângulo de chegada do sinal, geralmente envolve um hardware mais sofisticado quando em comparação com outras propriedades do sinal. Entretanto, com a informação do ângulo de chegada, algoritmos conseguem estimar uma localização com muito mais precisão.(4)

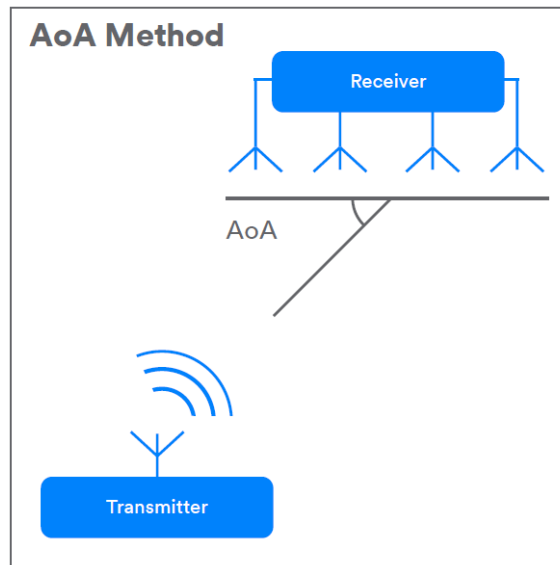


Figura 3 – Angle of Arrival (AoA)

2.1.2 Time of Arrival (ToA)

Time of Arrival (ToA) também chamado de Time of Flight (ToF) é uma técnica que explora o tempo transcorrido para o sinal emitido pelo transmissor chegar ao receptor. Multiplicando-se esse tempo pela velocidade de propagação da luz $c = 3 \cdot 10^8$ é possível achar a distância entre o sinal recebido e o sinal transmitido. Entretanto essa técnica ainda não é muito precisa, devido as dimensões muito pequenas de tempo envolvidas em aplicações de curta distância (9).

2.1.3 Time Difference of Arrival (TDoA)

Time Difference of Arrival (TDoA) se baseia na diferença nos tempos de propagação de diferentes transmissores, medidos em um receptor, se diferenciando do ToA em que o tempo absoluto é medido. Por essa razão sua complexidade é menor. nesse método pelo menos 3 transmissores são necessários para determinar a localização do receptor resolvendo-se um conjunto de 3 equações de hipérboles (4)

2.1.4 Received Signal Strength Indication (RSSI)

Received Signal Strength Indication (RSSI) é a medida do nível de potência do sinal recebido em uma infraestrutura de radiofrequência e pode ser usado para estimação de distâncias.

Usando um modelo simples de propagação de perda de trajetória, a distância d entre

transmissor e receptor pode ser estimada a partir de (5.1) como:

$$RSSI = -10n \log_{10}(d) + A \quad (2.1)$$

Em que n é o expoente de perda do ambiente (que varia de 2 em um espaço aberto a 4 em ambientes indoor) e A é o valor do RSSI em uma distancia de referencia do receptor

Entretanto, em ambientes indoor a medição do RSSI e o posicionamento podem ter suas precisões bem reduzidas. (3)

2.1.5 Resumo

Pode se contruir uma tabela indicando os principais aspectos dos métodos citados:

Signal property	Measurement metric	Pros	Cons
Angle of Arrival (AOA)	Angle-based	High accuracy at room level	Complex, expensive and low accuracy at wide coverage
Time of Arrival (TOA)	Distance-based	High accuracy	Complex and expensive
Time Difference of Arrival (TDOA)	Distance-based	High accuracy	Expensive
Received Signal Strength Indication (RSSI)	Signal-based (RSS)	Low cost	Medium accuracy

Figura 4 – Comparação entre técnicas de localização (3)

2.2 Algoritmos

Algoritmos posicionais especificam como calcular a posição de um objeto alvo. Eles traduzem as propriedades dos sinais obtidos em distâncias e ângulos. Os principais algoritmos para localização atualmente são os de triangulação, trilateração, proximidade e o de *scene analysis/fingerprinting*.

2.2.1 Triangulação

2.2.2 Trilateração

A trilateração é um algoritmo para estimar a localização de posições desconhecidas baseado nas distâncias relativas para pontos conhecidos. Nesse método o RSSI é utilizado para estimar a distância para pontos conhecidos [12]

O processo pode ser exemplificado na imagem 5 em que as posições A, B e C são conhecidas e a D é desconhecida.

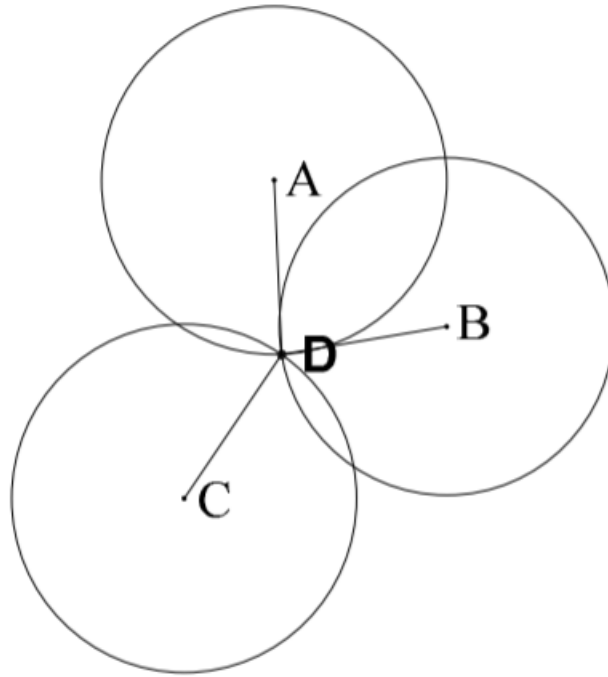


Figura 5 – Trilateração (3)

As coordenadas podem ser denominadas de (x_n, y_n) em que n pode ser A, B, C ou D dependendo do ponto em questão. Dessa forma tem-se as seguintes equações:

$$\begin{cases} \sqrt{(x - x_a)^2 + (y - y_a)^2} = d_a \\ \sqrt{(x - x_b)^2 + (y - y_b)^2} = d_b \\ \sqrt{(x - x_c)^2 + (y - y_c)^2} = d_c \end{cases}$$

Resolvendo-se a equação, obtém-se:

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2(x_a - x_c) & 2(y_a - y_c) \\ 2(x_b - x_c) & 2(y_b - y_c) \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} x_a^2 - x_c^2 + y_a^2 - y_c^2 + d_c^2 - d_a^2 \\ x_b^2 - x_c^2 + y_b^2 - y_c^2 + d_c^2 - d_b^2 \end{bmatrix}$$

2.2.3 Proximidade

2.2.4 *Scene analysis/fingerprinting*

2.2.5 Resumo

Uma tabela pode ser construída comparando os principais pontos positivos e negativos de cada um desses algoritmos.

Positioning algorithm	Signal property	Pros	Cons
Triangulation	AOA	Simple, low-cost and high accuracy at room level	Complex, expensive and low accuracy at wide coverage
Trilateration	TOA/TDOA	High accuracy	Complex and expensive
Proximity	RSSI	High accuracy	Complex and expensive
Scene analysis/fingerprinting	RSSI	High performance	Complex, expensive, medium accuracy and time consuming

Figura 6 – Comparação entre algoritmos de localização (3)

2.3 Tecnologias para localização

Diversas tecnologias tem-se mostrado úteis na função de localização indoor, porém cada um delas tem alguns aspectos positivos e negativos. A seguir se mostrará o estado-da-arte para cada tecnologia de localização. Os principais métodos se baseiam em radio-frequência (como wi-fi, bluetooth, ZigBee, RFID e Ultra Wide Band), entretanto métodos com luz, visível, ondas acústicas também podem ser utilizados.

2.3.1 WiFi

Wifi opera na banda ISM (Industrial, Scientific and Medical) utilizando principalmente a banda de 2.4GHz. É usada primariamente para a conexão com a internet e tem um alcance que pode chegar a 1Km. A maioria dos dispositivos portáteis são compatíveis com a tecnologia, assim soluções com Wifi não necessita grandes mudanças de infraestrutura. No entanto, interferências na banda ISM acabam afetando a precisão de localização. Além disso, não sendo o foco primário do WiFi a localização, mas sim a comunicação, faltam algoritmos eficientes para a localização.

Alguns trabalhos foram feitos demonstrando as capacidades de localização com WiFi a exemplo de (10)

2.3.2 Bluetooth

Bluetooth é um padrão de tecnologia sem fio para trocar informação entre dispositivos móveis e fixos a curtas distancias. Usa ondas de radio na banda ISM de 2.4 a 2.485GHz. Bluetooth Special Interest Group (SIG) é a organização responsável pelos padrões da tecnologia.

A ultima especificação do bluetooth, conhecida como Bluetooth 5.1 foi lançado em Janeiro de 2019, permite alcances de até 350m, velocidades de 2Mbit/s e possui baixo consumo energético (11).

A maioria dos sistemas atuais de localização com bluetooth utilizam somente RSSI para estimar a posição, tais métodos atingem precisão entre 1m a 10m. Entretanto, a ultima especificação do Bluetooth, introduziu AoA, e testes iniciais mostram que a

precisão para a localização utilizando algoritmos adequados pode chegar na ordem de centímetros (12).

Outro ponto importante do bluetooth é sua alta compatibilidade com dispositivos atuais. Devido a todos esses fatores, estima-se que até 2022 400 milhões de dispositivos de localização baseados em bluetooth sejam vendidos por ano (12).

Um ponto negativo, é que o sinal de RSSI é reportado ao usuário com um intervalo de tempo grande, o que dificulta a localização em tempo real com tal tecnologia.

2.3.3 ZigBee

ZigBee é uma tecnologia sem fio desenhada para ser de baixo custo, ter baixa velocidade de dados e ter eficiência energética. Apesar de ser favorável para a localização em redes sem fio, não está disponível na maioria de dispositivos atuais, fazendo a tecnologia não ser favorável para localização indoor. (4)

2.3.4 Ultra-Wideband (UWB)

Ultra-wideband é uma tecnologia de comunicação que trabalha com bandas muito largas quando em comparação com outras tecnologias similares. As bandas passam de 500 MHZ. Tais bandas permitem uma série de vantagens como uma maior confiabilidade, já que o sinal possui diversas componentes de frequência, o que aumenta a possibilidade de que pelo menos algumas passem por obstáculos (13). Além disso, devido aos pulsos de baixa duração (~ 1 ns) permitem métodos precisos de localização utilizando ToF, com precisão de centímetros. Desse modo é uma tecnologia promissora para a localização indoor.

Entretanto, o progresso lento do padrão de UWB tem limitado a adoção em larga escala da tecnologia.

2.3.5 Sinais sonoros e ultrassônicos

Utiliza-se sinais acústicos para a localização, de forma similar as tecnologias de radio-frequência. A principal técnica utilizada é a de ToF, como as ondas de som se propagam a velocidades menores que as eletromagnéticas, tal método apresenta menores desafios em sua implementação. A precisão pode chegar na ordem de centímetros (14).

Os maiores problemas são que na faixa audível potências baixas tem que ser utilizadas para não causar uma poluição sonora. E a faixa audível é a com mais compatibilidade para microfones dos atuais *smartphones*. Já para ondas ultrassônicas, o maior problema, consiste no fato de que a velocidade do som muda de acordo com a temperatura e umidade. Além disso, para ondas sonoras, sons ambientes podem causar uma grande interferência no sistema.

2.3.6 Resumo

A seguinte tabela foi tirada de (4) com um resumo dos principais pontos de cada tecnologia. Algumas tecnologias não foram citadas em detalhes no presente texto:

Technology	Maximum Range	Maximum Throughput	Power Consumption	Advantages	Disadvantages
IEEE 802.11 n ^[67] 802.11 ac 802.11 ad	250 m outdoor 35 m indoor couple of meters	600 Mbps 1.3 Gbps 4.6 Mbps	Moderate Moderate Moderate	Widely available, high accuracy, does not require complex extra hardware	Prone to noise, requires complex processing algorithms
UWB ^[68]	10-20m	460 Mbps	Moderate	Immune to interference, provides high accuracy,	Shorter range, requires extra hardware on different user devices, high cost
Acoustics	Couple of meters		Low-Moderate	Can be used for proprietary applications, can provide high accuracy	Affected by sound pollution, requires extra anchor points or hardware
RFID ^[69]	200 m	1.67 Gbps	Low	Consumes low power, has wide range	Localization accuracy is low
Bluetooth ^[70]	100m	24 Mbps	Low	High throughput, reception range, low energy consumption	Low localization accuracy, prone to noise
Ultrasound ^[71]	Couple-tens of meters	30 Mbps	Low-moderate	Comparatively less absorption	High dependence on sensor placement
Visible Light ^[72]	1.4 km	10 Gbps ^[73]	Relatively higher	Wide-scale availability, potential to provide high accuracy, multipath-free	Comparatively higher power consumption, range is affected by obstacles, primarily requires LoS
SigFox ^[43]	50 km	100 bps	Extremely low	Wide reception range, low energy consumption	Long distance between base station and device, sever outdoor-to-indoor signal attenuation due to building walls
LoRA ^[43]	15 km	37.5kbps	Extremely low	Wide reception range, low energy consumption	Long distance between base station and device, sever outdoor-to-indoor signal attenuation due to building walls
IEEE 802.11ah ^[49]	1km	100 Kbps	Extremely low	Wide reception range, low energy consumption	Not thoroughly explored for localization, performance to be seen in indoor environments
Weightless	2 km for P, 3 km for N, and 5 km for W	100 kbps for N and P, 10 Mbps for W	Extremely low	Wide reception range, low energy consumption	Long distance between base station and device, sever outdoor-to-indoor signal attenuation due to building walls

Figura 7 – Comparação entre tecnologias possíveis para localização. Tirado de (4)

Referências

- 1 TOMPKINS, J.; SMITH, J. *The Warehouse Management Handbook*. Raleigh, North Carolina: Tompkins Press, 1998.
- 2 FABER, N. *Structuring Warehouse Management*. [S.l.: s.n.].
- 3 SAKPEREA, W.; ADEYEYE-OSHINB, M.; MLITWAC, N. B. A state-of-the-art survey of indoor positioning and navigation systems and technologies. *South African Computer Journal*, South African Institute of Computer Scientists and Information Technologists, v. 29, n. 3, p. 145–197, 2017. Disponível em: <http://sacj.cs.uct.ac.za/index.php/sacj/article/view/452>.
- 4 ZAFARI, F.; GKELIAS, A.; LEUNG, K. K. A survey of indoor localization systems and technologies. *IEEE Communications Surveys and Tutorials*, IEEE, 2019. Disponível em: <https://ieeexplore.ieee.org/document/8692423>.
- 5 KOSTER, R. de; LE-DUC, T.; ROODBERGEN, K. J. Design and control of warehouse order picking: A literature review. *European Journal of Operational Research*, ELSEVIER, v. 182, p. 481–501, 2007.
- 6 RUSTINOV, V.; SOROKIN, A. Selection of technology for building an indoor localization and tracking system. IEEE, 2015. Disponível em: <https://ieeexplore.ieee.org/document/7230829>.
- 7 BUVINICH, M. R. *Ferramentas para o monitoramento e avaliação de programas e projetos sociais*. [S.l.: s.n.], 1999.
- 8 NUAIMI, K. A.; KAME, H. Survey of indoor positioning systems and algorithms. IEEE, 2011. Disponível em: <https://ieeexplore.ieee.org/document/5893813>.
- 9 LIU, H. et al. Survey of wireless indoor positioning techniques and systems. *IEEE TRANSACTIONS ON SYSTEMS MAN AND CYBERNETICS*, IEEE, v. 37, n. 6, p. 1067–1080, 2007. Disponível em: <https://ieeexplore.ieee.org/document/4343996>.
- 10 VASISHT, D.; KUMAR, S.; KATABI, D. Decimeter-level localization with a single wifi access point. 2016. Disponível em: <https://www.usenix.org/system/files/conference/nsdi16/nsdi16-paper-vasisht.pdf>.
- 11 WOOLLEY, M. Bluetooth 5: Go faster, go further. Disponível em: <https://www.bluetooth.com/bluetooth-resources/bluetooth-5-go-faster-go-further/>.
- 12 ENHANCING Bluetooth Location Services with Direction Finding. Disponível em: <https://www.bluetooth.com/bluetooth-resources/enhancing-bluetooth-location-services-with-direction-finding/>.
- 13 GEZICI, S. et al. Localization via ultra-wideband radios. *IEEE SIGNAL PROCESSING MAGAZINE*, IEEE, v. 22, n. 4, p. 70–84, 2005. Disponível em: <https://ieeexplore.ieee.org/document/1458289>.

-
- 14 HAZAS, M.; HOPPER, A. Broadband ultrasonic location systems for improved indoor positioning. *IEEE Transactions on mobile Computing*, IEEE, v. 5, n. 5, p. 536–547, 2006. Disponível em: <https://ieeexplore.ieee.org/document/1610595>.