



DEPARTAMENTO DE ELECTRÓNICA
PROGRAMA DE POSGRADO



CICLO CONFERENCIAS Y SEMINARIOS

Curso Académico 2022-2023

17 de mayo de 2023

(18:00 a 20:00 h)

Sala 1 dpto.

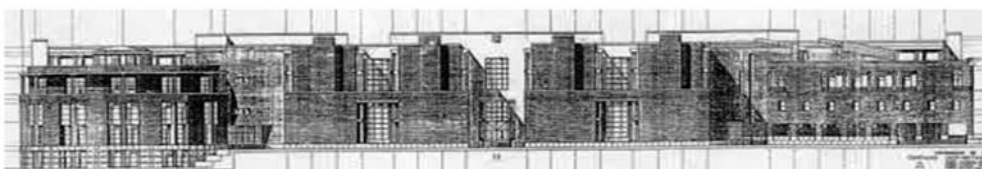
GPS: Fundamentos, trilateración estática y localización dinámica con Kalman y sensores inerciales

Antonio R. Jiménez

CAR - CSIC

Una primera parte trata sobre los fundamentos del sistema de posicionamiento global por satélite (GPS), incluyendo la descripción de órbitas y modelos de la Tierra, y se hace especial énfasis en los algoritmos matemáticos de trilateración para poder obtener una solución de localización. En la segunda parte se presenta una solución de trilateración de tipo dinámico haciendo uso del filtro de Kalman, así como varias estrategias de fusión sensorial con sensores inerciales, para una estimación más precisa. Las técnicas presentadas son aplicables a otros problemas de localización locales o de interior donde se quiera localizar a una persona/robot con señales de rango (UWB, Ultrasonidos, Wifi, BLE..) y sensores inerciales

Mención hacia la Excelencia (MEE -20110165)



Incluida en la oferta de bonocréditos.