

Věcná náplň řešení projektu

Projekt: **Pokročilý systém pro vnitřní 2D a 3D lokalizaci v reálném čase pro automatizaci, vizualizaci a řízení výrobních procesů v Průmyslu 4.0 – řešení na bázi MEMS a PDoA/AoA hybridních metod**

Ev.č.: FV40371

Etapy řešení:

Etapa a podetapy	Název etapy a stručný přehled činnosti v etapě	Zajištění řešení etap (název příjemce nebo DÚP)	Termín ukončení etapy
Rok 2019			
1	Výzkum metod určení úhlu přijatého signálu. Návrh architektury kotvy pro určení úhlu přijatého signálu.	Sewio Networks s.r.o.	12/2019
2	Analýzy a experimentální měření vlivu teploty a natočení na vyhodnocení úhlu přijatého signálu mezi vysílačem a přijímačem.	VUT v Brně	12/2019
Rok 2020			
3	Návrh, výzkum a implementace anténních prvků a přijímacích antén. Vývoj prototypu kotvy s dvěma anténami. Vývoj FW pro kotvy.	Sewio Networks s.r.o.	12/2020
4	Výzkum koexistence UWB a jiných rádiových technologií. Návrh a implementace kombinace metod měření směru příchodu signálu a fáze.	VUT v Brně	12/2020
Rok 2021			
5	Vývoj a implementace vizualizačního systému. Testování, optimalizace a integrace do RTLS systému. Pilotní testování. Před-certifikační testy.	Sewio Networks s.r.o.	12/2021
6	Vývoj behaviorálního modelu, implementace cloudu a zpracování velkého objemu dat. Dlouhodobé výkonnostní a energetické testování nového systému.	VUT v Brně	12/2021