

ΤΙΤΛΟΣ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΟΣ: Μεθοδολογικό πλαίσιο εύρωστου συνεργατικού εντοπισμού
DGNSS/INS χαμηλού κόστους για κρίσιμες εφαρμογές συνδεδεμένων οχημάτων

ΕΠΙΣΤΗΜΟΝΙΚΟΣ ΥΠΕΥΘΥΝΟΣ: Γκίκα Βασίλειος

Έναρξη – Λήξη: 36 Μήνες

Τομέας: Α

Χρηματοδότης: Ελληνικό Ίδρυμα Έρευνας και Καινοτομίας (ΕΛ.ΙΔ.Ε.Κ.)

Ιστοσελίδα:

Περιγραφή: Το έργο αποσκοπεί στην ανάπτυξη λύσεων για την μεγιστοποίηση της απόδοσης συστημάτων GNSS χαμηλού κόστους σε εφαρμογές συνδεδεμένων οχημάτων. Για αυτό το σκοπό θα αναπτυχθεί ένα ενοποιημένο μεθοδολογικό πλαίσιο το οποίο θα εστιάζει σε τρεις κύριους στόχους/ προκλήσεις: (i) καθορισμός τεχνικών απαιτήσεων / μέτρων ποιότητας εντοπισμού, κλάσεις απόδοσης και ανάγκες μετάδοσης δεδομένων, (ii) ανάπτυξη καινοτόμων, συνεργατικών αλγορίθμων διαφορικού εντοπισμού GNSS, και (iii) δημιουργία στρατηγικής για τη βέλτιστη αξιολόγηση και επικύρωση της μεθόδου βάσει δοκιμών GNSS (εργαστηριακών, πεδίου και record & replay). Το προτεινόμενο μεθοδολογικό πλαίσιο αναμένεται να ανοίξει τον δρόμο για την αξιοποίηση συνεργατικών κόμβων DGNSS χαμηλού κόστους στο πεδίο των συνδεδεμένων οχημάτων, γεγονός που θα συνεισφέρει σημαντικά στην συνεχώς αυξανόμενη χρήση εφαρμογών κινητικότητας και Ευφυών Συστημάτων Μεταφορών που στηρίζονται στο GNSS.