

Resumen

En este trabajo se plantea un sistema desarrollado en MATLAB que permite obtener la ubicación óptima de un conjunto de sensores o micrófonos para la localización de objetivos en un entorno cerrado.

Dicha ubicación óptima se obtiene mediante el uso de un algoritmo genético que minimiza el error de localización para sistemas basados en TDOA y en SRP.

Todo el sistema está gobernado con una interfaz gráfica de MATLAB que permite agilizar el uso de las funciones y modificar muy fácilmente todos los parámetros de éstas.

Palabras clave: Localización, TDOA, SRP, posicionamiento óptimo de sensores, agrupaciones de micrófonos.