

## Sistema de Radar basado en plataforma Redpitaya - Task #899

Milestone # 815 (New): Implementar los bloques de la cadena de recepción

### Manejo de python orientado al procesamiento de las muestras

01/25/2017 04:12 PM - Haris Chaudhry

<b>Status:</b>	In progress	<b>Start date:</b>	01/03/2017
<b>Priority:</b>	Normal	<b>Due date:</b>	
<b>Assignee:</b>	Haris Chaudhry	<b>% Done:</b>	100%
<b>Category:</b>		<b>Estimated time:</b>	0.00 hour
<b>Target version:</b>	Version 1.0	<b>Spent time:</b>	0.00 hour
<b>Description</b>			
<ul style="list-style-type: none"><li>• fft, arreglos, algoritmos de detección, cálculo de rango, ploteo rango vs velocidad, ...</li></ul>			

#### History

##### #1 - 01/25/2017 04:39 PM - Haris Chaudhry

- Status changed from New to In progress
- Assignee set to Haris Chaudhry
- Target version set to Version 1.0
- Start date changed from 01/25/2017 to 01/03/2017

##### #2 - 02/13/2017 04:18 PM - Haris Chaudhry

- % Done changed from 10 to 80

##### #3 - 02/13/2017 04:44 PM - Haris Chaudhry

- Prueba con tx (tal cual lo enviado), sí funciona
- Prueba con tx desplazado, sí indica la distancia correcta
- Problema con la calibración
- Sidelobes?
- Al aplicar logaritmo aparecen líneas horizontales en un lado del eje?

##### #4 - 02/14/2017 05:08 PM - Haris Chaudhry

- Escala logarítmica o lineal? (al parecer se observa mejor con lineal)
- Problema de las líneas horizontales corregido (fftshift tanto a freqs como a la fft)
- Prueba con Rx (a 1.25 MSPS y 50 MHz), simulando varios objetivos -> Sí funciona en cuanto a distancias
- Falta probar velocidades... (entender como calcula velocidad un plot rangevsdoppler)

#5 - 03/09/2017 01:37 PM - Haris Chaudhry

- % Done changed from 80 to 100