

## UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI MILANO

#### FACOLTÀ DI SCIENZE E TECNOLOGIE

Corso di Laurea in Informatica

## Black-box per flotte a noleggio: monitoraggio/tracking veicoli, segnalazione allarmi e profilazione guida

Relatore: Prof. Andrea Trentini

Correlatore: Dott.Alexjan Carraturo

Tesi di Laurea di: Alessandro Belfiore Matr. 975826

Anno Accademico 2023/2024

# Indice

1	Inti	roduzione			
	1.1	Cos'è una scatola nera?			
		1.1.1 Utilità			
		1.1.2 Importanza			
	1.2	Obiettivi del progetto			
2	Stato dell'arte				
	2.1	Tecnologie attuali di tracking e monitoraggio per veicolo			
	2.2	Sistemi di allarmi e gestione delle emergenze in uso			
	2.3	Soluzioni esistenti per la profilazione guidatori			
3	Funzionalità del sistema				
	3.1	Tracking			
	3.2	Monitoraggio			
	3.3	Segnalazione di allarmi			
		3.3.1 Incidente			
		3.3.2 Assistenza			
		3.3.3 Rilevamento allarmi			
	3.4	Profilazione del comportamento del guidatore			
4	Implementazione del sistema				
	4.1	Architettura			
	4.2	Schema di connessione dei componenti			
	4.3	Componenti hardware utilizzati			
	4.4	Software e librerie utilizzate			
	4.5	Scelte progettuali			
		4.5.1 Filesystem			
		4.5.2 Sincronizzazione			
	4.6	Comunicazioni e trasmissione dati			
		4.6.1 OBD - esp32			
		4.6.2 esp32 - server remoto			

5	Risultati ottenuti			
	5.1	Analisi dei risultati		
	5.2	Comportamenti non implementati		
6	Conclusioni			
	6.1	Problemi aperti		
	6.2	Sviluppi futuri		

## Introduzione

- 1.1 Cos'è una scatola nera?
- 1.1.1 Utilità
- 1.1.2 Importanza
- 1.2 Obiettivi del progetto

 ${\it TCP/IP} \ {\it over} \ {\it Avian} \ {\it Carriers} [{\it waitzman1990standard}]$ 

#### Stato dell'arte

- 2.1 Tecnologie attuali di tracking e monitoraggio per veicolo
- 2.2 Sistemi di allarmi e gestione delle emergenze in uso
- 2.3 Soluzioni esistenti per la profilazione guidatori

#### Funzionalità del sistema

- 3.1 Tracking
- 3.2 Monitoraggio
- 3.3 Segnalazione di allarmi
- 3.3.1 Incidente
- 3.3.2 Assistenza
- 3.3.3 Rilevamento allarmi

Critici

Non critici

3.4 Profilazione del comportamento del guidatore

#### Implementazione del sistema

- 4.1 Architettura
- 4.2 Schema di connessione dei componenti
- 4.3 Componenti hardware utilizzati
- 4.4 Software e librerie utilizzate
- 4.5 Scelte progettuali
- 4.5.1 Filesystem
- 4.5.2 Sincronizzazione
- 4.6 Comunicazioni e trasmissione dati
- 4.6.1 OBD esp32
- 4.6.2 esp32 server remoto

## Risultati ottenuti

- 5.1 Analisi dei risultati
- 5.2 Comportamenti non implementati

# Conclusioni

- 6.1 Problemi aperti
- 6.2 Sviluppi futuri