

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI BERGAMO

---

SCUOLA DI INGEGNERIA

Corso di Laurea Magistrale in Ingegneria Informatica



**Definizione di Indicatori per la  
Caratterizzazione dello Stile di Guida di Veicoli  
Leggeri**

**DANIELE BOSC**

**Anno Accademico 23/24**

# Indice

<b>1</b>	<b>Introduzione</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Stato dell'Arte</b>	<b>1</b>
<b>3</b>	<b>Fisica della Bicicletta</b>	<b>2</b>
3.1	Dinamica Longitudinale . . . . .	2
3.2	Dinamica Laterale . . . . .	5
<b>4</b>	<b>Il Sistema</b>	<b>7</b>
4.1	Il Sensore . . . . .	7
<b>5</b>	<b>Raccolta Dati</b>	<b>8</b>
5.1	Gli Esperimenti . . . . .	8
5.2	Dati Raccolti . . . . .	10
5.2.1	Accelerazione . . . . .	10
5.2.2	Frenata . . . . .	11
5.2.3	Curva . . . . .	11
<b>6</b>	<b>Indicatori</b>	<b>11</b>
6.1	Accelerazione e Frenata . . . . .	13
6.2	Curva . . . . .	14
6.3	Utilizzo degli Indicatori . . . . .	16
<b>7</b>	<b>Sviluppi Futuri</b>	<b>17</b>
7.1	Ulteriori Rilievi . . . . .	17
7.2	Interpretazione dei Dati . . . . .	18
<b>8</b>	<b>Conclusioni</b>	<b>19</b>

# **1 Introduzione**

Con la crescente attenzione verso l'impatto ambientale dei trasporti la bicicletta è destinata ad avere una rilevanza sempre maggiore.

Il lavoro compiuto durante questa tesi è volto alla definizione di indicatori che consentano di caratterizzare lo stile di guida di un ciclista a partire dai dati raccolti da un sensore montato sopra a una bicicletta.

La caratterizzazione dello stile di guida non solo può aiutare i ciclisti a migliorare le loro prestazioni, ma può anche contribuire a promuovere una guida più sicura e a ottimizzare gli allenamenti in base alle esigenze individuali.

Nel corso di questa tesi, verranno approfonditi i dettagli di ciascuna fase, illustrando le metodologie impiegate, gli strumenti utilizzati e i risultati ottenuti. Infine, saranno discusse le implicazioni pratiche di questi indicatori e le possibilità di applicazione futura nel campo del ciclismo.

## **2 Stato dell'Arte**

Sono già stati effettuati numerosi studi riguardanti la definizione di indicatori per la caratterizzazione dello stile di guida. Molti di questi si concentrano sulle automobili e altri, come in questo caso, su veicoli più leggeri, come le biciclette.

Ogni ricerca aveva la sua peculiarità, nonostante l'argomento fosse simile, alcune di queste utilizzano il machine learning o il dynamic time warping per ottenere pattern utili per il riconoscimento, altri studi utilizzano metodi di analisi statistica e altri algoritmi per evidenziare eventi specifici.

Le ricerche si differenziano anche in base ai sensori utilizzati, la maggior parte di queste fanno utilizzo di piattaforme inerziali oppure cellulari per raccogliere dati quali accelerazione e velocità angolari e ottengono poi la velocità e l'orientamento integrando le precedenti.

In alcuni casi al fine di ottenere misure più attendibili la piattaforma inerziale è stata accompagnata da un altro sensore in grado di "catturare" la velocità del veicolo. In questi casi di solito si è optato per un GPS oppure per un altro sensore posto sulla ruota che

consente di determinare in quanto tempo questa compie un giro completo e, quindi, la velocità della bicicletta.

Altri articoli, per meglio catturare alcuni comportamenti del ciclista, hanno provato a montare il sensore sul manubrio della bicicletta invece che sulla canna. In questo modo il sensore è riuscito a catturare il movimento che il ciclista fa con il manubrio per mantenere in equilibrio la bicicletta durante la corsa e, in base a questo, stabilire che stile di guida stesse adottando.

Infine altri articoli hanno fatto uso di telecamere e sensori montati sul ciclista stesso per valutare il comportamento di quest'ultimo durante la corsa.

(Per la bicicletta elettrica è stato provato a valutare lo stile di guida a partire dalla tensione in entrata e in uscita dalla batteria)

(In altri casi i dati raccolti venivano usati per prevedere la traiettoria della bicicletta o per capire quando il ciclista sta frenando)

### 3 Fisica della Bicicletta

Per meglio comprendere i capitoli seguenti andremo ora ad analizzare i principali fenomeni fisici che influenzano la bicicletta durante il moto.

#### 3.1 Dinamica Longitudinale

La dinamica longitudinale riguarda tutte quelle forze che consentono l'avanzamento della bicicletta. Affinché questa acceleri le deve essere applicata una forza

$$\vec{F} = m_{sys} \cdot a_{bike}$$

dove  $m_{sys}$  è la massa del sistema ovvero la somma della massa del ciclista e quella della bicicletta.

$$m_{sys} = m_{bike} + M_{ciclista}$$

Possiamo quindi scomporre il vettore  $\vec{F}$  nelle due componenti  $\vec{F}_P$  e  $\vec{F}_R$

$$\vec{F}_P - \vec{F}_R = m_{sys} \cdot a_{bike}$$

dove la prima è la forza propulsiva, ovvero la forza che tende a far accelerare la bicicletta, mentre la seconda è la forza resistente, cioè la forza che si oppone al movimento della stessa.

Abbiamo quindi che:

- se  $\vec{F}_P > \vec{F}_R \rightarrow a_{sys} > 0$  la bicicletta accelera
- se  $\vec{F}_P < \vec{F}_R \rightarrow a_{sys} < 0$  la bicicletta decelera
- se  $\vec{F}_P = \vec{F}_R \rightarrow a_{sys} = 0$  la bicicletta si muove a velocità costante.

Per semplificare le cose consideriamo di trovarci in quest'ultimo caso, supponiamo quindi che il ciclista stia avanzando mantenendo la velocità della bicicletta ( $v_{bike}$ ) costante.

$$a_{bike} = 0 \rightarrow \vec{F}_P = \vec{F}_R$$

Moltiplicando ora  $\vec{F}_R$  per  $v_{bike}$  possiamo convertire la forza resistente in potenza resistente

$$P_P = P_R = \vec{F}_R \cdot v_{bike}$$

dove

$$P_P = P_{in} \cdot \eta$$

con  $\eta$  il rapporto di trasmissione tra pedali e ruota e

$$P_{in} = \vec{F}_{in} \cdot \cos(\theta) \cdot l_{crank} \cdot \omega_{crank}$$

dove  $l_{crank}$  e  $\omega_{crank}$  sono, rispettivamente, la lunghezza e la velocità angolare della pedivella e  $\theta$  è angolo compreso tra la direzione del vettore  $\vec{F}_{in}$  (la forza che il ciclista applica sui pedali) e l'asse perpendicolare alla pedivella. Abbiamo quindi che, in funzione della posizione in cui si trova la pedivella, il ciclista sarà in grado di imprimere una forza maggiore o minore alla bicicletta. In particolare la forza propulsiva risulta massima quando

le pedivelle sono parallele al terreno e minima quando sono perpendicolari allo stesso. L'accelerazione della bicicletta risulta quindi oscillante.

Applicando quanto scritto nei passaggi precedenti otteniamo

$$\vec{F}_{in} \cdot \cos(\theta) \cdot l_{crank} \cdot \omega_{crank} \cdot \eta = \vec{F}_R \cdot v_{bike}$$

Passiamo ora alla forza resistente  $\vec{F}_R$ . Come detto questa è la forza che si oppone al movimento della bicicletta ed è composta dalle seguenti componenti

$$\vec{F}_R = \vec{F}_{air} + \vec{F}_{volv} - \vec{F}_{slope}$$

dove

- $\vec{F}_{air}$  è la forza di attrito dell'aria

$$\vec{F}_{air} = \frac{1}{2} \rho_{air} \cdot C_d \cdot A \cdot v_{air}^2$$

dove  $\rho_{air}$  è la densità dell'aria,  $C_d$  è il coefficiente d'attrito,  $A$  è l'area frontale del ciclista e della bicicletta e  $v_{air}$  è la velocità dell'aria rispetto alla bicicletta ed è quindi composta dalla velocità del ciclista e dalla velocità del vento

$$v_{air} = v_{bike} + v_{wind}$$

$$\vec{F}_{air} = \frac{1}{2} \rho_{air} \cdot C_d \cdot A \cdot (v_{bike} + v_{wind})^2$$

- $\vec{F}_{volv}$  è la forza di attrito volvente

$$\vec{F}_{volv} = m_{sys} \cdot g \cdot \mu_v \cdot \cos(\alpha)$$

dove  $\mu_v$  è il coefficiente d'attrito volvente,  $g$  è la forza di gravità e  $\alpha$  è l'inclinazione della superficie sulla quale sta andando la bicicletta. Questa forza è quindi massima quando la bicicletta si muove su un piano orizzontale.

- $\vec{F}_{slope}$  è la forza che la bicicletta subisce a causa della gravità

$$\vec{F}_{slope} = m_{sys} \cdot g \cdot \sin(\alpha)$$

e si oppone al movimento quando la bicicletta si muove in salita ( $\alpha > 0$ ) e, al contrario, favorisce il movimento quando la bicicletta si muove in discesa ( $\alpha < 0$ ).

Per quanto detto precedentemente otteniamo

$$\vec{F}_{in} \cdot \cos(\theta) \cdot l_{crank} \cdot \omega_{crank} \cdot \eta = (\vec{F}_{air} + \vec{F}_{vol} - \vec{F}_{slope}) \cdot v_{bike}$$

$$\begin{aligned} & \vec{F}_{in} \cdot \cos(\theta) \cdot l_{crank} \cdot \omega_{crank} \cdot \eta = \\ & = \left( \frac{1}{2} \rho_{air} \cdot C_d \cdot A \cdot (v_{bike} + v_{wind})^2 + m_{sys} \cdot g \cdot \mu_v \cdot \cos(\alpha) - m_{sys} \cdot g \cdot \sin(\alpha) \right) \cdot v_{bike} \end{aligned}$$

che ci mostra come, all'aumentare della velocità, al ciclista sia richiesto di generare una maggior potenza. Inoltre, nel caso in cui il ciclista volesse accelerare entrerebbe in gioco anche l'inerzia, che dipende dalla massa del sistema e dal momento d'inerzia della ruota, che si andrebbe a sommare alle altre forze resistenti. Da quanto detto finora ne segue che, visto che per poter accelerare è necessario vincere le forze resistenti, tanto più la velocità della bicicletta è elevata tanto più è difficile accelerare.

### 3.2 Dinamica Laterale

La dinamica laterale si occupa delle forze e dei momenti che agiscono sulla bicicletta durante i movimenti laterali, in particolare le curve.

Le forze che entrano in gioco durante le curve sono:

- forza di attrito laterale
- forza centripeta
- forza centrifuga

La forza di attrito laterale è la forza di attrito tra gli pneumatici e il terreno ed è ciò che consente alla bicicletta di curvare.

La forza centripeta è una forza che agisce dall'esterno verso l'interno e che consente di mantenere la traiettoria durante la curva. È data da

$$\vec{F}_{centripeta} = m_{sys} \cdot \frac{v_{bike}^2}{R}$$

dove  $R$  è il raggio della curva, ovvero la distanza tra la bicicletta e il centro di istantanea rotazione.

La forza centrifuga  $\vec{F}_c$ , infine, è una forza che agisce dall'interno verso l'esterno di modulo pari alla forza centripeta ma di verso opposto. In particolare la forza centrifuga è applicata al centro di massa della sistema *ciclista + bicicletta* e tende a far ruotare lo stesso attorno all'asse che congiunge i punti di contatto delle due ruote con il terreno, generando un momento  $\vec{M}_c$ .

$$\vec{F}_c = m_{sys} \cdot \frac{v_{bike}^2}{R}$$

$$\vec{M}_c = \vec{F}_{c\perp} \cdot h = \vec{F}_c \cdot \cos(\phi_{roll}) \cdot l = m_{sys} \cdot \frac{v_{bike}^2}{R} \cdot \cos(\phi_{roll}) \cdot l$$

dove  $\phi_{roll}$  è l'angolo di rollio, ovvero la rotazione della bicicletta attorno all'asse longitudinale e  $l$  è la distanza minima tra il centro di massa del sistema e l'asse che congiunge i punti di contatto delle due ruote con il terreno.

Per bilanciare questo momento, ed evitare di cadere, il ciclista è costretto a inclinarsi, in modo che la forza di gravità generi un secondo momento  $\vec{M}_g$

$$\vec{F}_g = m_{sys} \cdot g$$

$$\vec{M}_g = m_{sys} \cdot g \cdot \sin(\phi_{roll}) \cdot l$$

che vada a compensare  $\vec{M}_c$ .

$$\vec{M}_c = \vec{M}_g$$

$$m_{sys} \cdot \frac{v_{bike}^2}{R} \cdot \cos(\phi_{roll}) \cdot l = m_{sys} \cdot g \cdot \sin(\phi_{roll}) \cdot l$$

Dall'uguaglianza precedente è possibile ricavare l'angolo alla quale i due momenti si equivalgono, ovvero di quanto il ciclista deve inclinare la bicicletta per evitare di cadere



durante la curva.

$$tg(\phi_{roll}) = \frac{v_{bike}^2}{R \cdot g} \rightarrow \phi_{roll} = arctg\left(\frac{v_{bike}^2}{R \cdot g}\right)$$

Infine, è importante considerare che, durante la pedalata, la forza che il ciclista applica sul pedale genera un momento che tende a far ruotare la bicicletta attorno all'asse longitudinale. Avremo quindi che, durante la corsa, la bicicletta oscillerà a destra e a sinistra in base a quale dei due pedali il ciclista sta impiegando per pedalare in quel momento.

## 4 Il Sistema

Nel capitolo seguente verrà trattato il sensore che è stato montato sulla bicicletta al fine di raccogliere i dati necessari per lo svolgimento di questa tesi.

### 4.1 Il Sensore

Il sensore utilizzato per raccogliere i dati è il Blue Coin della ST Microelettronics (<https://www.st.com/en/evaluation-tools/steval-bcnkt01v1.html>).

Questo sensore è dotato di

- Accelerometro: misura in  $mg$  l'accelerazione lungo gli assi x,y e z
- Giroscopio: misura in  $mdps$  la velocità angolare attorno agli angoli di rollio (*roll*), beccheggio (*pitch*) e imbardata (*yaw*)
- Magnetometro: misura in  $mG$  (*milliGauss*) l'intensità del campo magnetico, può essere utilizzato per determinare l'orientamento
- Barometro: misura la pressione atmosferica
- Termometro: misura la temperatura
- Microfono

Durante i nostri esperimenti sono stati utilizzati solo i dati provenienti dall'accelerometro, dal giroscopio e dal magnetometro in quanto sufficienti per ottenere i risultati da noi cercati.

Il sensore è stato montato di volta in volta sul telaio della bicicletta, sull'asse che dalla sella prosegue verso il manubrio, al di sotto di quest'ultimo. Sfortunatamente, in questo modello di bicicletta, quest'asse è inclinato rispetto all'orizzontale e leggermente curvo. Questo ha reso necessario trovare un modo per calcolare la rotazione dei dati al fine di far coincidere gli assi del sensore e con quelli della bicicletta, ma di questo tratteremo nel prossimo capitolo.

Il sistema di riferimento usato dal sensore è quello *NED* (north-east-down), avremo quindi che: la direzione positiva dell'asse  $x$  sarà quella di movimento della bicicletta (di fronte a noi), l'asse  $y$  avrà direzione positiva sul lato destro della bicicletta e l'asse  $z$  sarà diretto verso il basso. Da notare che, nonostante sia diretta verso il basso, il sensore percepisce l'accelerazione gravitazionale come negativa in quanto, non vedendo i risultati della stessa (il sensore non sta precipitando), "ritiene" che ci sia un'accelerazione negativa (rivolta verso l'alto) che gli sta impedendo di cadere. In altre parole, il sensore rileva la reazione vincolare della superficie terrestre, che è una forza normale che contrasta la gravità e mantiene il sensore in equilibrio.

## 5 Raccolta Dati

In questo capitolo verranno descritte le sessioni di raccolta dati e verrà fornita una panoramica dei dati stessi.

### 5.1 Gli Esperimenti

La raccolta dati è avvenuta in diverse sessioni, ognuna delle quali si è focalizzata su una differente situazione di guida. In particolare sono state prese in considerazione le fasi di:

- accelerazione: in questa fase i dati sono stati raccolti sia durante una situazione di pedalata normale che forte in un percorso rettilineo
- frenata: in questa fase i dati sono stati raccolti sia in situazioni di progressiva che di repentina perdita di velocità

- curva: in questa fase sono stati raccolti dati inerenti a curve principalmente di 90° e 180° percorse più o meno velocemente

Dato che il sensore non era integrato sulla bicicletta, ma andava fissato di volta in volta sulla stessa, all'inizio di ogni sessione è stato necessario determinare la matrice di rotazione da applicare ai dati per far coincidere il sistema di riferimento del sensore con quello della bicicletta. Per far ciò, una volta fissato il sensore, sono stati raccolti dati per un periodo di tempo di 30s con la bicicletta mantenuta ferma dapprima in posizione verticale (in modo che la direzione dell'asse longitudinale fosse parallelo al terreno) e, successivamente, inclinata. Dei dati così raccolti sono stati tenuti i 10s centrali, in modo da eliminare gli istanti successivi all'accensione e precedenti allo spegnimento del sensore, che sono i più sporchi. I primi dati ottenuti, quelli con la bicicletta in verticale, sono stati quindi utilizzati per calcolare la rotazione attorno all'asse  $x$ . Questo è stato fatto calcolando il modulo del valor medio della componente gravitazionale che giace sul piano  $yz$  e calcolando poi la rotazione necessaria per annullare la componente  $x$  di tale vettore.

$$\theta_x = \arccos\left(\frac{g_z}{|g_{yz}|}\right)$$

con  $\theta_x$  la rotazione attorno all'asse  $x$ ,  $g_z$  la componente gravitazionale lungo l'asse  $z$  e  $|g_{yz}|$  il modulo del vettore composto dalle componenti  $y$  e  $z$  del vettore gravità. È stata quindi ottenuta la prima matrice di rotazione  $M_x$

$$M_x = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(\theta_x) & -\sin(\theta_x) \\ 0 & \sin(\theta_x) & \cos(\theta_x) \end{bmatrix}$$

Allo stesso modo è stata poi ottenuta la rotazione attorno all'asse  $y$  e la rispettiva matrice di rotazione  $M_y$ . Infine, grazie al secondo set di dati, quello con la bicicletta inclinata, è stato possibile ottenere la rotazione attorno all'asse  $z$  e la matrice  $M_z$ .

$$M_y = \begin{bmatrix} \cos(\theta_y) & 0 & \sin(\theta_y) \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin(\theta_y) & 0 & \cos(\theta_y) \end{bmatrix}$$

$$M_z = \begin{bmatrix} \cos(\theta_z) & -\sin(\theta_z) & 0 \\ \sin(\theta_z) & \cos(\theta_z) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

La matrice di rotazione complessiva è stata poi ottenuta moltiplicando le singole matrici di rotazione

$$M = M_x \cdot M_y \cdot M_z$$

ed è stata applicata ai dati raccolti per portarli nel sistema di riferimento della bicicletta.

## 5.2 Dati Raccolti

Durante i vari esperimenti il sensore ha raccolto i dati di accelerazione, velocità angolare e campo magnetico con una frequenza di campionamento di  $25Hz$  (un campione ogni  $0.04s$ ). In questa sezione verrà trattato di come si comportano queste grandezze durante i vari esperimenti fatti.

### 5.2.1 Accelerazione

Le fasi accelerazione si sono svolte su un percorso rettilineo. Durante queste fasi, delle tre grandezze considerate, solo l'accelerazione e la velocità angolare hanno prodotto variazioni apprezzabili.

In particolare, l'accelerazione lungo l'asse  $x$  risulta oscillante, con oscillazioni tanto più elevate quanto più il ciclista pedala intensamente. Queste oscillazioni sono dovute, come discusso nel capitolo riguardante la fisica della bicicletta, dall'azione del piede sul pedale e dal fatto che non è possibile riuscire a imprimere costantemente la massima forza ma questa dipende dall'orientamento della pedivella. La forza applicata nel pedalare si traduce anche in un'oscillazione della bicicletta, visibile sia sull'accelerazione lungo l'asse  $y$  che in una rotazione attorno all'asse  $x$  (*roll*).

Nei dati provenienti dal giroscopio è inoltre possibile osservare una rotazione attorno all'asse  $z$  (*yaw*) tanto maggiore quanto il ciclista si "impegna" nel pedalare. Questo è dovuto all'azione del ciclista sul manubrio per mantenere in equilibrio la bicicletta.

In tutti i casi precedenti l'oscillazione cessa quando il ciclista smette di pedalare e procede per inerzia.

### 5.2.2 Frenata

Durante le fasi di frenata l'accelerazione lungo l'asse  $x$  decresce rapidamente e diventa negativa a causa dell'azione del freno, in maniera più o meno marcata, a seconda dell'intensità della frenata.

In caso di frenate particolarmente intense, è inoltre possibile notare l'effetto della frenata anche come rotazione attorno all'asse  $y$ . Questo è dovuto all'inerzia del ciclista che, facendogli spostare il peso in avanti, causa un'inclinazione della bicicletta.

### 5.2.3 Curva

Durante le curve le misure di accelerazione diventano meno rilevanti, si assiste principalmente a una riduzione della componente in  $x$ .

Le velocità angolari, invece, mostrano variazioni significative. All'inizio e alla fine delle curve si osservano due picchi di verso opposto nell'angolo di rollio, più o meno pronunciati a seconda dell'inclinazione della bicicletta durante la curva. Quest'inclinazione causa anche a un aumento dell'angolo di beccheggio (*pitch*) dovuto alla rotazione della bicicletta attorno all'asse  $y$  durante la curva. Inoltre, il valore dell'angolo di imbardata (*yaw*) aumenta o decresce a seconda del verso della curva (se si ruota in senso orario o antiorario).

Anche il campo magnetico, che finora non era stato particolarmente rilevante, riesce a fornirci importanti informazioni. Infatti, il magnetometro, agendo come una bussola, ci dice molto riguardo all'orientamento della bicicletta. In particolare l'asse  $x$ , durante la curva, subisce un rapido aumento o diminuzione a seconda di dove si colloca il nord magnetico terrestre rispetto alla bicicletta.

## 6 Indicatori

Numerosi sono gli studi condotti al fine di comprendere lo stile di guida adottato dal conducente di un veicolo, tuttavia la maggior parte di questi si sono focalizzati sulle au-

tomobili. In questi articoli la componente  $z$  dell'accelerazione e le rotazioni attorno agli angoli di *rollio* e *beccheggio* sono stati trascurati in quanto ritenuti poco rilevanti per descrivere il comportamento dinamico dalle automobili. Una bicicletta, però, si muove in modo significativamente differente rispetto a un'auto. In particolare, durante le curve, la bicicletta ruota sia attorno all'asse di *rollio* che a quello di *beccheggio* mentre lungo l'asse  $z$  è possibile osservare la forza centrifuga.

Negli articoli consultati, gli indicatori più comunemente utilizzati sono risultati essere media, varianza e distanza picco-picco. Oltre a quelli citati, però, ne sono stati utilizzati degli altri. In particolare, l'articolo [1], riguardante lo stile di guida delle automobili, fornisce una lista molto completa di indicatori e sperimenta l'introduzione di nuovi come, per esempio, lo shape factor e il margin factor.

Durante questa ricerca sono stati utilizzati i seguenti indicatori:

- Indicatori temporali
  - Media (*mean*), Valor Medio Rettificato (*arv*) e Media Quadratica (*rms*)
  - Varianza (*var*) e Deviazione Standard (*std*)
  - Kurtosis (*krt*)
  - Skewness (*skw*)
  - Massimo (*max*), Minimo (*min*) e Distanza Picco-Picco (*pk*)
- Indicatori adimensionali
  - Shape factor (*sf*)
  - Crest factor (*cf*)
  - Impulse factor (*if*)
  - Margin factor (*mf*)
- Indicatori basati sulla frequenza
  - Ampiezza media (*amp*)
  - Frequency centroid (*cnt*)

- Varianza delle frequenze( $fvar$ )
- Entropia spettrale ( $ent$ )

Questi indicatori sono stati applicati ai dati provenienti dall'accelerometro, dal giroscopio e dal magnetometro e alla velocità durante le fasi di accelerazione, curva e frenata. Di seguito verranno descritti gli indicatori che si sono rivelati più interessanti durante le tre fasi appena citate.

## 6.1 Accelerazione e Frenata

Durante le fasi di accelerazione e frenata gli indicatori che si sono rivelati maggiormente utili sono:

- media accelerazione in  $x$
- varianza accelerazione in  $x$  e  $y$
- massimo accelerazione in  $x$
- distanza picco-picco accelerazione in  $x$  e  $y$
- varianza velocità in  $x$
- distanza picco-picco velocità in  $x$
- deviazione standard *rollio*
- distanza picco-picco *rollio*

L'andamento medio dell'accelerazione in  $x$ , calcolata come media degli ultimi 1.6s, mostra un incremento durante le fasi di accelerazione della bicicletta che tende a diminuire fino a 0 all'aumentare della velocità. Risulta essere negativa solo nei momenti in cui il ciclista smette di pedalare, procedendo per inerzia, e quando frena. In quest'ultimo caso è visibile una netta e rapida diminuzione di questo parametro in funzione dell'intensità della frenata.

Per quanto riguarda la media rettificata, la media quadratica, la varianza e la deviazione standard dell'accelerazione lungo gli assi  $x$  e  $y$  hanno tutte un andamento molto

simile. Di questi parametri è stata selezionata la varianza in quanto ha un range di valori più ampio e consente, quindi, una migliore identificazione degli eventi. In particolare la varianza lungo gli assi  $x$  e  $y$  è in grado di evidenziare lo sforzo del ciclista nel pedalare, con valori tanto più elevati quanto più l'accelerazione lungo questi assi oscilla. La varianza dell'accelerazione in  $x$  è inoltre in grado di evidenziare le frenate. Anche il massimo dell'accelerazione in  $x$  si comporta come la varianza, con la differenza che le frenate vengono segnalate con un valore negativo più o meno evidente a seconda del numero di dati utilizzati per calcolarlo. Questo rende più facile distinguere le fasi di accelerazione dalle fasi di frenata.

Comportamento analogo a quello della varianza è stato osservato nella distanza picco-picco dell'accelerazione degli assi  $x$  e  $y$ .

Per quanto riguarda la velocità, sia la varianza che la deviazione standard identificano molto bene le frenate.

Come per l'accelerazione anche nel caso della velocità angolare dell'angolo di rollio la media rettificata, la media quadratica, la varianza e la deviazione standard hanno comportamenti simili che identificano bene la foga con cui il ciclista pedala, così come la distanza picco-picco del rollio.

Il campo magnetico, infine, non fornisce molte informazioni per quanto riguarda i percorsi rettilinei.

## 6.2 Curva

Durante la fase di curva gli indicatori che si sono rivelati maggiormente utili sono:

- media accelerazione in  $x$
- varianza accelerazione in  $x$
- varianza velocità in  $x$
- distanza picco-picco velocità in  $x$



- media *beccheggio* e *imbardata*
- deviazione standard *rollio* e *imbardata*
- massimo *beccheggio* e *imbardata*
- media campo magnetico in  $x$
- varianza campo magnetico in  $x$

L'accelerazione media lungo l'asse  $x$  mostra una decelerazione durante le curve, rendendo così possibile una loro identificazione.

Anche in questo caso media rettificata, media quadratica, varianza e deviazione standard dell'accelerazione lungo  $x$  hanno un andamento molto simile e mostrano un picco durante le fasi di curva.

Per quanto riguarda la velocità, gli indicatori varianza e deviazione standard rilevano le curve in corrispondenza del rallentamento della bicicletta durante le stesse.

La velocità angolare è un ottimo modo per riconoscere le curve. La media della velocità angolare degli angoli di *rollio*, *beccheggio* e *imbardata* riesce a fornire una chiara indicazione di quando avviene una curva. Tra questi, si distinguono in particolare gli ultimi due. La media del *beccheggio* fornisce informazioni sull'entità della curva e sulla velocità alla quale la si sta percorrendo: più ampia è la curva minore sarà il suo valore, maggiore è la velocità della bicicletta più questo sarà elevato. Il *beccheggio* non può, però, fornirci informazioni sul verso della curva stessa. Per risalire a questa informazione è stata selezionata l'*imbardata*. Anche il massimo di questi angoli si comporta in modo analogo.

Infine, nella varianza e nella deviazione standard degli angoli di *rollio* e *imbardata* è possibile notare due picchi all'inizio e alla fine della curva.

La varianza del campo magnetico in  $x$  mostra dei picchi, più o meno pronunciati, a seconda dell'orientamento della bicicletta all'inizio e alla fine della curva.

### 6.3 Utilizzo degli Indicatori

Lo studio fatto serve per selezionare un'insieme di indicatori che consentano di dedurre l'impegno che il ciclista mette nel pedalare o in grado di identificare uno specifico evento come curve e frenate.

Dalla varianza dell'accelerazione dell'asse  $x$  è possibile rilevare in modo efficace l'oscillazione della stessa, dovuta alla foga che il ciclista mette nel pedalare. Maggiore è la varianza, tanto più il ciclista sta pedalando velocemente. Di conseguenza, quando il ciclista procede per inerzia senza pedalare, la varianza risulta essere molto bassa.

Grazie alla media dell'accelerazione in  $x$  si può, invece, dedurre l'efficacia della pedalata: più la media è elevata, maggiore è l'accelerazione della bicicletta e, quindi, maggiore è l'utilità dello sforzo del ciclista.

L'accoppiata varianza e media dell'accelerazione in  $x$  sono quindi in grado di determinare lo sforzo impiegato nel pedalare e la sua efficacia.

Dalla sola varianza non è però possibile distinguere la foga del ciclista dalle curve e dalle frenate. In queste occasioni, infatti, la varianza si comporta nello stesso modo.

Questo problema si può risolvere utilizzando la varianza dell'accelerazione lungo l'asse  $y$ , che, pur con meno precisione, registra principalmente l'impegno del ciclista escludendo curva e frenate.

Un'altra possibilità è controllare quando la media dell'accelerazione diventa negativa. Questo succede solamente in quei momenti in cui la bicicletta rallenta, ovvero quando procede per inerzia e, soprattutto, quando curva o frena.

In alternativa, accoppiando la varianza dell'accelerazione dell'asse  $x$  con altri indicatori, in grado di rilevare specificatamente curve e frenate, è possibile discernere se il valore è riferibile alla foga o meno.

Analogo discorso si può fare con gli indicatori distanza picco-picco e media rettificata che hanno un andamento simile a quello della varianza.

Per quanto riguarda il rilevamento delle curve e della loro intensità abbiamo la media o il massimo della velocità angolare di *beccheggio* e *imbardata*. In particolare il primo si dimostra molto efficace a identificare la velocità alla quale viene percorsa in quanto,

in base a quest'ultima, cambia l'inclinazione della bicicletta e, quindi, la velocità di rotazione attorno all'angolo di *beccheggio*. Grazie all'*imbardata*, invece, possiamo capire il verso di rotazione della bicicletta.

La varianza del campo magnetico lungo l'asse  $x$ , infine, riesce a identificare la differenza tra l'orientamento iniziale e finale della curva.

La frenata, invece, si rileva in modo efficace grazie varianza della velocità in  $x$ , che mostra un picco tanto più evidente quanto maggiore è la differenza di velocità della bicicletta prima e dopo la frenata. Per questo motivo è in grado di evidenziare anche curve e i momenti di forte aumento di velocità, in particolare quando la bicicletta parte da ferma, seppur in modo molto meno marcato.

Discorso analogo può essere fatto con la distanza picco-picco e con la deviazione standard, in questo caso, però, è meno evidente la differenza tra frenate e curve.

## 7 Sviluppi Futuri

In questo capitolo andremo a trattare degli ulteriori rilievi che possono essere fatti per migliorare la comprensione di ciò che sta accadendo e faremo alcuni esempi di come possono essere interpretati i dati ottenuti dagli indicatori.

### 7.1 Ulteriori Rilievi

Per quanto riguarda la guida in piano, potrebbe essere interessante fare dei test riguardo al cambio dei rapporti in corsa e come questo si riflette sugli indicatori. Probabilmente l'effetto sarebbe visibile, sulla media dell'accelerazione lungo l'asse  $x$ , come una rampa dovuta a una migliore efficacia nel trasferimento della forza dai pedali alla ruota e, quindi, alla bicicletta. Questo effetto si rifletterebbe allo stesso modo anche sulla velocità e potrebbe, quindi, essere visibile anche nella varianza della stessa come un leggero picco, facilmente distinguibile dalle frenate, evento per cui la varianza è stata scelta come indicatore.

Un altro aspetto interessante per cui è utile raccogliere dei dati, sono le salite e

le discese. Questi cambiamenti di pendenza, infatti, influenzano tutte le misure prese. Quando affrontiamo una salita o una discesa, l'angolo di *beccheggio* varia, questo può essere osservato nella velocità angolare dello stesso, in funzione della velocità con cui ci avviciniamo alla pendenza e all'inclinazione stessa.

La rotazione attorno all'angolo di *beccheggio* è, inoltre, visibile nelle misure di accelerazione. Come discusso nella sezione relativa alla fisica, il sensore percepisce la gravità come un vettore orientato verso l'alto. Di conseguenza, durante una discesa, si rileva un'accelerazione costante diretta dietro di noi, mentre, durante una salita, ne vedremo una che ci trascina in avanti.

Il problema dell'effetto della pendenza sulle misure di accelerazione può essere affrontato in due modi.

Si può rimuovere il vettore gravità dalle misure ma, durante le discese, la bicicletta sembrerebbe ferma in quanto, in questi tratti, la componente principale del movimento è proprio la gravità.

In alternativa si può cercare di capire quando ci stiamo muovendo su di un piano inclinato e aggiustare i dati di conseguenza. A tal fine si può utilizzare, per esempio, un sensore di pressione. Se la pressione aumenta, significa che ci si sta muovendo in discesa; se diminuisce, si sta affrontando una salita.

## **7.2 Interpretazione dei Dati**

Lo studio effettuato pone le basi per ulteriori approfondimenti

## 8 Conclusioni

1. come utilizzare gli indicatori ottenuti
  - (a) capire quanto un forte sta andando un ciclista
  - (b) sicurezza/riconoscimento di comportamenti pericolosi (zig-zag, etc)
  - (c) predizione della traiettoria della bicicletta
  - (d) riconoscimento di chi sta guidando all'interno di un gruppo di persone (per esempio un nucleo familiare)

## Bibliografia

- [1] Yao Chen, Ke Wang, and Jian John Lu. “Feature selection for driving style and skill clustering using naturalistic driving data and driving behavior questionnaire”. In: *Accident Analysis & Prevention* 185 (2023), p. 107022. ISSN: 0001-4575. DOI: <https://doi.org/10.1016/j.aap.2023.107022>. URL: <https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0001457523000696>.