Portada

**EVALUACIÓN DE MODELOS DE APRENDIZAJE AUTOMÁTICO**

**PARA POSICIONAMIENTO INDOOR UTILIZANDO BLUETOOTH**

**LOW ENERGY**

Introducción

**Definición del problema:**

En la actualidad, el sistema de posicionamiento global, GPS por sus siglas en inglés, se ha vuelto la tecnología de facto para el posicionamiento en exteriores, ya que permite una exactitud que puede alcanzar los 2 metros. El mayor problema radica en que GPS se basa en ondas con una frecuencia que habitualmente no traspasa objetos sólidos, con lo cual las señales enviadas por los múltiples satélites no traspasan algunas barreras con facilidad.

Cuando se usa tecnología GPS dentro de edificios o bajo tierra, existen muchos obstáculos e interferencia que empeoran significativamente la señal y exactitud, o simplemente las señales no pueden ser alcanzadas en el dispositivo. Con una frecuencia de 1575.42 MHz, GPS está calificado como una señal de alta frecuencia, por lo que su longitud de onda es corta y no puede atravesar objetos macizos.

Para realizar la aproximación de posición de un determinado dispositivo o terminal, GPS utiliza 24 satélites a unos 20.200 kilómetros de altura. Cuando un determinado dispositivo desea saber su ubicación, debe contar con al menos tres satélites en su rango de visión, y utilizando la trilateración, se obtiene una aproximación de unos pocos metros hasta inclusive unos pocos centímetros.

Entre las principales fuentes de error en la calidad de los datos de posición que afectan a GPS, se encuentran principalmente los errores propios del satélite, como por ejemplo su reloj interno, errores orbitales y errores de la configuración geométrica entre los satélites. Por otro lado, existen errores a la recepción del dispositivo, como el ruido asociado a los datos o el centro de fase de antena. Finalmente, y más relativo a este trabajo, están los llamados errores de propagación, que son asociados al medio en donde se transportan las ondas, afectando significativamente los resultados obtenidos.

Para solucionar este problema, existen los denominados \textit{indoor positioning systems} (IPS), los cuales consisten en sistemas basados en redes inalámbricas, campos magnéticos, señales acústicas y otros métodos que utilizan los sensores internos de los teléfonos celulares. Algunos ejemplos de los problemas que resuelven estos sistemas son por ejemplo ayudar a encontrar tiendas dentro de un centro comercial, guiar personas discapacitadas visualmente en instalaciones o edificios, ayudar al transporte dentro de minas subterráneas para mover materiales. También se ha planteado sistemas de rescate en donde ante una eventualidad como por ejemplo un incendio, alguien alarma al sistema y este busca la salida más cercana dentro del edificio guiando al usuario \citep{5647401}.

Las tecnologías inalámbricas se han convertido en las más prometedoras dentro de los IPS, las cuales destacan debido al auge de los smartphones y la facilidad de utilizar redes como WiFi y Bluetooth. Muchas implementaciones de IPS se han realizado para WiFi, ya que este presenta un rango mucho más grande que Bluetooth, de hasta 35 metros, sin embargo, las señales en ocasiones pueden ser muy ruidosas. Bluetooth por su parte tiene un alcance en interiores de hasta 10 metros, pero con una precisión de hasta 1 metro. Además, la última versión de Bluetooth denominada \textit{Bluetooth Low Energy} consume significativamente menos energía que WiFi.

Las técnicas actuales de posicionamiento \textit{indoor} cuentan con problemas como la reflexión en múltiples objetos como paredes, muebles o el mismo cuerpo humano. Este problema se denomina “multi-path propagation”, y es uno de los principales causantes de error en la localización en interiores. Los métodos que confían plenamente en el indicador RSSI, el cual mide la fuerza de la señal, están sujetos a errores inherentes a la variación de las señales y al ruido. Múltiples modelos matemáticos se utilizan para sobrellevar esta situación, entonces evaluar algoritmos que aprendan de la intensidad de las señales en cierta área es necesario para estimar de mejor manera la posición. Por lo tanto, el problema a abordar es mejorar la exactitud del posicionamiento \textit{indoor}, para lo cual se utiliza técnicas de aprendizaje automático.

**\section{Objetivos}**

El principal objetivo de este trabajo es determinar los algoritmos de aprendizaje automático que presenten mejores resultados en términos de precisión y exactitud para posicionamiento \textit{indoor} o en interiores, a partir de la experimentación en un recinto definido bajo ciertas condiciones experimentales.

**\subsection{Objetivos Específicos}**

\begin{itemize}

\item Evaluar calidad de las señales \textit{Bluetooth Low Energy}, tanto en precisión como exactitud.

\item Diseñar un método de mapeo para un área mediante señales RSSI (\textit{fingerprint}).

\item Comparar métodos de aprendizaje automático sobre mediciones RSSI para determinar cual posee menor error y es más exacto.

\item Identificar límites del modelo propuesto, tanto es precisión, exactitud, error, distancia de alcance las señales, y otros factores variables.

\end{itemize}

\begin{quote}

``\LaTeX{} es un sistema de diagramación de documentos.'' \citep{Lamport94}.

\end{quote}

\newpage

**Estado del arte**

**\chapter{Estado del Arte}**

En los últimos años, el uso de sistemas de localización en interiores ha tomado mucha importancia en una gran cantidad de aplicaciones y contextos. En exteriores, la tecnología de facto es GPS, que sin embargo no presenta buenos resultados en interiores debido a la pobre o nula señal que es recibida en recintos cerrados o bajo tierra. A pesar de que la necesidad de posicionar o monitorear personas u objetos en interiores es alta, los avances no han sido significativos en este campo, debido a la gran cantidad de dificultades que se presentan al momento de resolver este problema como son por ejemplo propagación por múltiples caminos o \textit{Non Line of Sight} (NLoS), es decir, sin línea de visión a los diferentes emisores de señales debido a las condiciones del sistema. También se presentan otros problemas por las condiciones cambiantes del ambiente, por ejemplo, múltiples dispositivos funcionando simultáneamente, alto tránsito de personas y objetos, lo cual atenúa en gran medida las señales o la dispersión de la radiación que es un fenómeno físico frecuente en las ondas de radio.

Claramente no existe una única solución que se adapte a todos los lugares o recintos, ya que cada uno de estos tiene características únicas o en ocasiones se requiere satisfacer ciertos parámetros como por ejemplo costos, exactitud, precisión, escalabilidad, entre otros. Por lo general no es posible optimizar simultáneamente todos estos parámetros nombrados anteriormente, por lo que habitualmente se evalúan las mejores combinaciones de ellos para obtener el mejor desempeño, adaptados a una solución personalizada dependiendo del ambiente en el cual se implementa el sistema de posicionamiento.

**\section{Tecnologías para posicionamiento \textit{indoor}}**

Una gran cantidad de tecnologías han sido dispuestas para el desarrollo de soluciones al problema de posicionamiento en interiores. Las siguientes secciones muestran las más utilizadas y que a lo largo de múltiples estudios han presentado los mejores resultados.

**\subsection{Basado en Visión}**

Esta aproximación está basada en el uso de datos provistos mediante cámaras, en formato de vídeo o fotografías. Habitualmente se utilizan dos técnicas para su implementación:

\textbf{Sistemas de cámara fijos:} En este caso el ambiente es equipado con cámaras en diferentes puntos, procurando cubrir la totalidad del recinto. El objetivo entonces consiste en encontrar un objeto en movimiento capturado por una o diversas cámaras. Las características del objeto a rastrear deben ser diferenciadas, con lo cual, cuando estas características sobresalientes están presentes en alguna de las cámaras, es posible obtener la distancia relativa, y por ende, al estar fijas las cámaras, la posición también es obtenida basado en la distribución espacial dentro de las imágenes capturadas.

\textbf{Sistemas de cámaras en movimiento:} El objetivo móvil está equipado con una cámara y la localización se realiza colocando varios puntos de referencia en posiciones conocidas (y orientaciones) o extrayendo características del entorno. Si la cámara móvil detecta dos o más puntos de referencia, puede descubrir su propia posición y orientación. Para ello, el proceso de localización implica dos etapas. En la etapa fuera de línea, imágenes del ambiente se capturan en ubicaciones predefinidas y cada imagen se procesa para extraer sus características únicas para almacenarlas en una base de datos. En la etapa en línea, la cámara captura una imagen y se extraen sus características y se comparan con las características almacenadas para estimar la ubicación de la cámara.

Estas técnicas han alcanzado altos niveles de precisión, inferiores incluso a \(10^{-6} [m]\) para sistemas de alta precisión \citep{6071925}. Por otra parte, la capacidad computacional de vídeo y las altas tasas de procesamiento de datos, sumado a los nuevos algoritmos de compresión y procesamiento de imágenes, hacen de esta tecnología una de las más prometedoras. Un punto desfavorable son sus altos costos, y poca escalabilidad, sin embargo, nuevas formas de utilizar las cámaras de dispositivos móviles están siendo investigadas para desarrollar soluciones de bajo costo manteniendo la eficiencia.

Uno de los acercamientos más osados en el posicionamiento en interiores, es la localización mediante información visual, es decir, basado en imágenes relativas al lugar de exploración. Para el desarrollo de estos modelos habitualmente se usa equipos de vuelo muy pequeños y livianos, los cuales recorren la zona tomando fotografías con el objetivo de \textit{mapear} el recinto. En \citep{4058367}, los autores utilizan robots de aproximadamente 10 gramos y con una velocidad de vuelo de 1.5 m/s. Estos robots tienen todo lo necesario para regular su velocidad y prevenir colisiones. Estos micro robots están equipados con giroscopios y dos pequeñas cámaras, un pequeño radio control y un módulo Bluetooth. La \autoref{fig:10gr} muestra como están constituidos estos pequeños dispositivos voladores.\\

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.4\textwidth]{figures/10gr.png}

\caption[10gr]{Dispositivo volador que toma imágenes de las murallas para detectar los patrones de textura\\

{\scriptsize (Fuente: \citep{4058367})}}

**\label{fig:10gr}**

\end{figure}

Estos dispositivos capaces de sobrevolar un recinto pequeño o casas determinan según las texturas de las paredes y su distorsión, la posición relativa dentro del recinto con respecto a la pared fotografiada y utilizando el giroscopio, previenen choques. En la \autoref{fig:murallas} se observa cómo se generan los patrones de texturas en las murallas para realizar las pruebas.\\

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.4\textwidth]{figures/Murallas.png}

\caption[Murallas]{Proyectores que generan los patrones en las murallas con los cuales los autores realizaron las pruebas\\

{\scriptsize (Fuente: \citep{4058367})}}

**\label{fig:murallas}**

\end{figure}

Los resultados muestran que la solución es factible, sin embargo no puede controlarse la altitud, y para ello los autores plantean el desarrollo de un \textit{3D visión based tracking system}.

**\subsection{Infrarrojo}**

La tecnología Infrarroja es una de las más utilizadas para localizar personas y objetos mediante el uso de emisores y receptores infrarrojos.

Una forma posible de utilizar la radiación infrarroja en sistemas de posicionamiento \textit{indoor} es poner en el objeto o persona a localizar, un transmisor infrarrojo con un identificador único. Luego, los receptores son colocados en lugares dentro del recinto, los cuales pueden detectar este identificador único y comunicar a un software especializado, el cual se encarga de calcular la posición mediante la distancia entre el transmisor y receptor. Esta tecnología inalámbrica presenta grandes ventajas. En primer lugar, al no poder atravesar paredes, es fácil confinar las ondas en un recinto. Por otra parte, la radiación infrarroja no se ve afectada por la interferencia electromagnética. A pesar de lo anterior, la tecnología infrarroja presenta dos puntos que lo tornan una opción menos factible. Primero, se ve muy afectado por el efecto de \textit{multipath-propagation}. Además, su implementación requiere hardware y software costoso, por lo que no es tan accesible.

**\subsection{Técnicas basadas en Sonido}**

La tecnología de ultrasonido utiliza las ondas de ultrasonido para medir la distancia entre una estación base que se encuentra fija, y el objeto a localizar. Para implementar este tipo de sistema, múltiples receptores deben estar sincronizados. Esta sincronización se logra mediante el uso de ondas de radio o radiación infrarroja, ya que estas son mucho más rápidas que las de ultrasonido. El funcionamiento consiste en que los transmisores envían ondas de radio y de ultrasonido al mismo tiempo. Las ondas de radio alcanzan casi instantáneamente a los receptores, con lo cual se pueden sincronizar. Posteriormente cada receptor detecta las ondas de ultrasonido al momento en que arriban, y con esta diferencia de tiempo, es posible calcular la distancia a cada receptor, así se genera una posición relativa dentro de la sala de medición.

Las ventajas de este sistema son los bajos costos de implementación, y la capacidad de funcionar a pesar de la mayoría de las obstrucciones presentes. Las desventajas por su parte son la alta complejidad de desarrollar esta tecnología en sistemas de gran escala, por la sincronización de los receptores. Además la temperatura es uno de los factores más críticos en la velocidad del sonido, es por ello que la gran mayoría de los sistemas basados en ultrasonidos incluyen sensores para compensar estas fluctuaciones de temperatura. Otros factores menos influyentes incluyen la presión del aire, su contenido de dióxido de carbono y la amplitud del sonido.

Otra forma de utilizar el espectro de sonido, y el ultrasonido, es lo que se denomina \textit{acoustic background spectrum}.

En este caso, los autores sugieren una metodología la cual no requiere infraestructura \cite{Tarzia:2011:ILW:1999995.2000011}, es decir las redes inalámbricas son prescindibles. El método consiste en un mapeo \textit{fingerprint} o huella, la cual registra el sonido ambiente de un determinado lugar, y luego construye una base de datos de todas las mediciones realizadas. Posteriormente para estimar la posición del usuario, realiza una comparativa con su actual \textit{fingerprint} y lo contrasta con la base de datos, eligiendo de esta manera la posición más “cercana” según el algoritmo de estimación seleccionado.

El objetivo principal es determinar la posición mediante un dispositivo móvil, como puede ser un Smartphone, de manera rápida y económica a una resolución de una sala de mediano tamaño. La principal ventaja es que no se requiere prácticamente infraestructura por detrás, solo basta los sensores de sonido del equipo móvil.

El principal problema a resolver es entonces traducir los fingerprint a \textit{roomlabels}, es decir la medición actual registrada por el dispositivo móvil, mapearla a una etiqueta de la posición dentro de la sala. Para la realización del fingerprint los autores determinan que este debe ser:

\begin{itemize}

\item Distintivo

\item Responsivo

\item Compacto

\item Eficientemente computable

\item Robusto al ruido

\item Invariante al tiempo

\end{itemize}

Para ello crean \textit{Acoustic background Spectrum} (ABS) que cumple estas condiciones ya que tiene en cuenta ruidos típicos de la vida cotidiana como puede ser sonidos de computadoras, aire acondicionado, entre otros. Para la obtención del \textit{fingerprint} elaboran diversas técnicas basada en el estudio de los sonidos como se aprecia en la \autoref{fig:abs}.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/abs.png}

\caption[Método \textit{Acoustic Background Spectrum]{Descripción del método ABS con el cual se realiza la obtención del mapeo \textit{fingerprint}\\

{\scriptsize (Fuente: \cite{Tarzia:2011:ILW:1999995.2000011})}}

**\label{fig:abs}**

\end{figure}

Luego de obtener el \textit{fingerprint} los autores usan algoritmos de clasificación, es decir aprendizaje supervisado, como es nearest-neighbor. Se realizaron pruebas en 33 habitaciones distintas, obteniendo una exactitud de 69\%, lo cual muestra resultados aceptables para el posicionamiento utilizando sonidos. Finalmente concluyen que dos \textit{fingerprint} menos exactos pueden ser mejorados si se usan en conjunto, como es el caso de ABS con WiFi.

**\subsection{\textit{Wi-Fi}}**

\textit{Wireless Local Area Network} (WLAN) puede usarse para estimar la ubicación de un dispositivo móvil dentro de un recinto, dado que la infraestructura WLAN está muy extendida de acuerdo con el aumento de la demanda de redes de comunicaciones, por lo que este enfoque es ampliamente utilizado para posicionamiento \textit{indoor}. Por esta razón, una de las principales ventajas del uso de la técnica de localización Wi-Fi es su rentabilidad ya que no se requiere adicionar infraestructura en lugares donde ya se encuentran estas redes. Otra ventaja de usar WLAN es que no se requiere una línea de visión con los emisores de señales. Es el método más popular que utiliza \textit{Received Signal Strength Indicator} (RSSI), o intensidad de la señal recibida dentro de las tecnologías inalámbricas y que en este caso son extraídas de las redes IEEE 802.11

En una WLAN, un nodo emite / recibe señales de radiofrecuencia hacia / desde el enrutador inalámbrico, que se puede usar para determinar ubicación precisa de cualquier dispositivo con Wi-Fi habilitado utilizando técnicas que son detalladas posteriormente en esta memoria.

Es la tecnología inalámbrica más utilizada en el mundo, además por seguir un estándar, está claramente definida y sus protocolos funcionan en cualquier parte del mundo. Sus frecuencias son 2.4 GHz y 5 GHz, además es muy escalable utilizando access point, y está muy masificado en dispositivos móviles. Por lo anterior, Wi-Fi se ha vuelto la alternativa más utilizada en técnicas de posicionamiento en interiores.

Recientes investigaciones demuestran que es posible alcanzar una precisión de aproximadamente 3-5 metros \citep{6834746}. Uno de los problemas más grandes son la necesidad de cablear la infraestructura para los routers y el alto consumo de energía que se presenta en ellos. Otro problema presente en la mayoría de las tecnologías inalámbricas es la atenuación de la señal por murallas, objetos o el mismo cuerpo humano.

**\subsection{\textit{RFID}}**

La tecnología RFID se basa en lectores RFID con una o más antenas, y tags activos o pasivos. Los tags activos poseen una batería, con lo cual son capaces de emitir señales autónomamente, mientras los tag pasivos no poseen batería y requieren de incentivos externos para emitir sus señales. Típicamente se puede poner datos dentro de cada tag, los cuales ayudan a determinar las posiciones. Los datos almacenados dependen estrictamente de la memoria de los tags respectivos.

La localización mediante RFID puede categorizarse en dos tipos, los cuales son localización del lector y localización de tags. En la localización del lector RFID, su precisión depende estrictamente de la densidad de tags dispuestos en el recinto, es decir, la cantidad sobre el área cubierta. Este método funciona de la siguiente manera, el usuario porta un lector y lee los tags dispuestos en distintas posiciones. Cada tag posee información de la posición relativa, con lo cual es fácil reconocer la posición del usuario. Una desventaja obvia, es la poca escalabilidad debido al gran número de tags RFID.

El segundo método, consiste en determinar la localización del tag RFID. En este caso el usuario no porta un lector, sino que un tag, y los lectores son puestos en lugares estratégicos dentro del recinto, así cuando el usuario transita, los lectores son capaces de determinar en qué lugar fue leído el tag asociado al usuario y determinar su posición. Este método es incluso más costoso que el anterior, ya que los lectores RFID son más caros que los tags.

Las restricciones más grandes de la tecnología RFID son el corto alcance que este presenta y la posibilidad de leer solo unos pocos tags a la vez. Sin embargo, sus ventajas son muchas, entre ellas se encuentran la alta seguridad de transmisión, alta tasa de transferencia, no requiere línea de visión directa y presenta relativamente bajos costos.

**\subsection{\textit{Bluetooth}}**

Bluetooth se ha convertido en el estándar para redes inalámbricas de área personal, WPAN por sus siglas en ingles. Opera en la banda de 2.4 GHz, sin embargo, posee menor alcance que otras tecnologías de radio frecuencia como por ejemplo WLAN, aun a pesar de ello se han registrado implementaciones a gran escala de posicionamiento \textit{indoor} utilizando esta tecnología \citep{BT}. Su rango típicamente alcanza entre 10 a 15 metros, ya que es pensado principalmente para comunicaciones directas entre emisor y receptor dentro de un rango corto, como puede ser una casa o una sala de mediano tamaño. A pesar de esto, el creciente interés de múltiples aplicaciones ha vuelto a la tecnología Bluetooth muy relevante, ya que hoy en día está presente en smartphones, computadores, notebooks entre otros. Con esto presente, no se requiere adicionar mayor hardware a los teléfonos celulares para implementar un sistema de localización, ya que prácticamente todos estos dispositivos cuentan con la tecnología Bluetooth integrada.

Bluetooth es una tecnología de bajo consumo energético y bajo costo, por lo que es eficiente y factible en el desarrollo de sistemas de localización \textit{indoor}. Los tags bluetooth son pequeños y por esta razón pueden ser colocados en múltiples lugares para asegurar la cobertura de una región. Los tags poseen un ID único como puede ser la MAC u otro identificador generado por el fabricante.

En los últimos años, nuevos dispositivos han sido creados con el objetivo de ayudar al crecimiento del Internet de las cosas. Estos dispositivos son conocidos como Bluetooth beacons y muchas empresas han creado su propio hardware, además proveen kits de desarrollo de software para hacer más fácil la integración de esta tecnología en sistemas. Empresas como Apple, Kontakt.io, Estimote, entre otras, venden estos tags sin ninguna restricción en cuanto a su uso, por lo que existen múltiples casos de uso como se puede ver en \citep{kontaktio}.

**\subsection{Otras tecnologías}**

Existen muchas otras tecnologías, que en este momento son menos relevantes pero que sin embargo son investigadas frecuentemente para crear nuevos sistemas de posicionamiento o para mejorar y complementar los existentes. Entre las más relevantes se puede destacar ZigBee, \textit{Ultra Wide Band} (UWB), GSM, radio FM y sensores inerciales de los dispositivos móviles.

La localización en interiores utilizando \textbf{ZigBee} se basa en la creación de una red de sensores con posiciones conocidas, y un sensor ZigBee denominado \textit{target} del cual se desea conocer su posición. Ya que estos nodos sensores pueden comunicarse entre sí, la fuerza de la señal recibida por los sensores es comúnmente usada para localizar al \textit{target}. Se han utilizado múltiples algoritmos de localización con resultados favorables dependiendo del ambiente como se puede observar en \citep{6156509}.

\textbf{UWB} usa un pulso de radio de un sub-nanosegundo para transmitir datos en un amplio ancho de banda. Por estas características, se considera que no interfiere en otras señales de radio, por lo tanto, puede utilizarse en cualquier espectro de emisión. Utiliza bajo consumo de energía, y además en teoría no es afectado por \textit{multi-path propagation}, es decir, la interferencia que se produce en las señales al rebotar o reflectarse en ciertas superficies.

Las ondas de radio \textbf{FM} son utilizadas ya que pueden eventualmente evitar algunas complicaciones presentes en otras tecnologías inalámbricas como Wi-Fi utilizando los mismos algoritmos.

\textbf{GSM} es utilizado principalmente en redes celulares, y cubre diferentes tipos de frecuencias, además está en prácticamente todos los edificios y ciudades, con lo cual no requiere mayor infraestructura. A diferencia de FM tiene menor distancia de propagación, por lo cual si sirve en interiores. El principal problema es que GSM está fuertemente patentado y es complejo realizar ensayos y pruebas sobre él.

Finalmente, los sensores inerciales se refieren a sensores que ocupan la inercia para medir aceleración como puede ser giroscopio, acelerómetro. En este contexto, los sistemas de posicionamiento basado en sensores son sistemas que explotan los sensores de movimiento y rotación, para continuamente calcular la posición, velocidad y orientación sin la necesidad de utilizar hardware o referencias externas.

La gran parte de los equipos móviles actuales cuenta con acelerómetro y brújula, con lo cual se puede realizar una navegación estimando ciertos parámetros. En \citep{6071934, 5766963} , los autores plantean un modelo basado en los sensores de los dispositivos, ya que al ser capaces de detectar los pasos, se puede establecer una ruta predefinida dentro de un determinado lugar, pero la única desventaja es que es el usuario quien debe decirle al dispositivo la posición inicial o algún punto de referencia.

Los autores generan sus mapas con OpenStreetMap, luego realizan un algoritmo llamado \textit{First Fit}, para detectar la dirección del movimiento y realizar el \textit{matching} con la ruta predefinida, con ello se puede determinar la posición relativa del usuario al lugar en donde comenzó. La \autoref{fig:acel} muestra esta situación.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/acel.png}

\caption[Navegación mediante sensores inerciales \textit{First Fit} ]{\textbf{(a)} A la izquierda, proceso completo para la navegación utilizando acelerómetro y conteo de pasos. \textbf{(b)} A la derecha, método First-Fit para anticipar y predecir posición del usuario.\\

{\scriptsize (Fuente: \citep{6071934, 5766963})}}

**\label{fig:acel}**

\end{figure}

\textit{First Fit} realiza una especie de \textit{lookahead} para establecer el match con los pasos de la ruta y si los pasos que está detectando actualmente son errores. Con esto, puede mirar los pasos futuros y aproximar en donde se encuentra el usuario.

Los autores evalúan su propuesta en tres distintos escenarios, primero en exteriores para medir exactitud, luego en interiores para establecer si la solución es robusta, y luego en un escenario relativamente grande pero que es \textit{indoor}. Los autores concluyen que la solución es factible para la navegación, pero no para el posicionamiento, ya que es el usuario quien ingresa su posición estimada según ciertos nodos dentro del edificio. El sistema es escalable, pero requiere realizar las rutas predefinidas, lo cual puede ser mucho trabajo en edificaciones demasiado grandes.

**\subsection{Comparativa de tecnologías \textit{Wireless}}**

Dado que los mejores resultados presentes en la literatura corresponden a las tecnologías \textit{Wireless}, ya sean de sonido, radiofrecuencia, entre otros, a continuación, se muestran las ventajas y desventajas de cada una de ellas.

\begin{table}[!ht]

\centering

\caption[Comparativa Tecnologías Inalámbricas]{Tabla comparativa tecnologías inalámbricas}

**\label{my-label}**

\begin{tabular}{|c|c|c|c|c|c|}

\hline

& Precisión {[}m{]} & Rango {[}m{]} & Costo & Complejidad & Ambiente \\ \hline

Infrarrojo & \(10^{-2}\) - 1 & 1-5 & Alto & Baja & Indoor \\ \hline

Ultrasonido & \(10^{-2}\) & 2-10 & Medio & Baja & Indoor \\ \hline

Wi-Fi & 1-10 & 20-50 & Medio & Baja & Indoor/Outdoor \\ \hline

RFID & \(10^{-1}\)-1 & 1-10 & Bajo & Baja & Indoor \\ \hline

Bluetooth & 1-10 & 1-30 & Bajo & Baja & Indoor/Outdoor \\ \hline

\end{tabular}

\end{table}

Ninguna tecnología presentada anteriormente es completamente efectiva en todos los escenarios, por lo que la elección de estas se debe hacer según las características del lugar, como su dinámica de cambio, obstáculos presentes, tamaño, entre otros. En la \autoref{fig:comparativa} se resume el alcance y características de cada tecnología de posicionamiento.

\begin{figure}[!ht]

\centering

**\includegraphics**[width=.4\textwidth]{figures/comparativa.png}

\caption[Comparativa tecnologías inalámbricas]{Comparativa de distintas tecnologías inalámbricas basado en su resolución y alcance.\\

{\scriptsize (Fuente: \citep{Liu:2007:SWI:2220431.2221077})}}

**\label{fig:comparativa}**

\end{figure}

**\section{Técnicas matemáticas Wireless para localización indoor}**

No es sencillo determinar un modelo completo para la propagación de ondas en interiores debido a muchos problemas que se presentan como lo es multipath, baja probabilidad de la línea de visión (LOS), y otros factores determinantes como tipo de material del edificio, superficies que reflejan ondas, el mismo cuerpo humano y objetos en movimiento. Por lo mismo es necesario establecer modelos matemáticos que reduzcan el error generado por la influencia de los factores antes mencionados.\\

Habitualmente se categorizan las técnicas matemáticas para la localización en interiores en 3 grandes grupos: Proximidad, Triangulación y \textit{fingerprint} (\textit{scene analysis}).

**\subsection{Proximidad}**

Es el método más simple, y se basa en determinar una posición simbólica y aproximada de la posición del usuario. Para lograrlo, existe una grilla de antenas o emisores de ondas de radio, y según la señal más fuerte detectada por el usuario, es donde se localiza en el sistema. Este tipo de localización es ampliamente usado en redes celulares, ya que permite determinar la posición de un dispositivo con una precisión de 50-200 m, sin embargo, no es buena en espacios reducidos. Por lo mismo se dice que este método tiene una alta varianza, y muchas veces no satisface la necesidad de localización. La ventaja es que al ser simple puede utilizarse en la mayoría de las redes inalámbricas, como lo es infrarrojo, RFID, Cell-ID, GSM.

Por lo anterior, habitualmente se dice que esta técnica es para saber en qué espacio geográfico o región está el usuario, no para saber su posición exacta \citep{Liu:2007:SWI:2220431.2221077}.

**\subsection{Triangulación}**

La triangulación utiliza las propiedades geométricas de un triángulo para estimar la posición del objeto. La triangulación se divide en 2 puntos: lateración y angulación. Por una parte, la lateración estima la posición midiendo las distancias hacia múltiples puntos de referencia también llamados beacons. Angulación por su parte, no utiliza las distancias, sino que los ángulos relativos a cada beacon o punto de referencia. La \autoref{fig:triangulacion} muestra cómo se calculan las posiciones relativas con lateración y angulación.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/triangulacion.png}

\caption[Lateración y Angulación]{Técnicas de triangulación basadas en lateración \textbf{(a)} y angulación \textbf{(b)}\\

{\scriptsize (Fuente: \citep{Liu:2007:SWI:2220431.2221077})}}

**\label{fig:triangulacion}**

\end{figure}

Si se conoce las \textit{base station} emisoras de ondas, lateración puede calcular la posición basado en un modelo matemático en donde se utiliza la intersección de tres círculos. Por otra parte, angulación utiliza la información del ángulo de llegada de las señales y con esto puede trazar 3 vectores, en donde la intersección representa la posición del objeto receptor.

El principal problema es establecer la distancia para lateración, y los ángulos para angulación. Para ello se han diseñado muchos acercamientos que permiten obtener esos valores.

\begin{enumerate}

\item \textbf{Técnicas de lateración }

\begin{enumerate}

\item \textbf{ToA (Time of arrival):} En ToA, la distancia del objeto móvil hacia las estaciones es directamente proporcional al tiempo de propagación, y además se sabe la velocidad de propagación de las ondas, que habitualmente es la velocidad de la luz siempre y cuando se transmitan en el aire. El dispositivo del usuario envía paquetes con las marcas temporales, es decir la hora en que se envía el paquete, luego la estación beacon puede determinar la hora en que llega el paquete, y haciendo la diferencia se obtiene el tiempo de propagación. ToA presenta dos grandes problemas, uno es que todos los dispositivos deben estar altamente sincronizados, y segundo, es que los paquetes deben estar etiquetados con información de tiempo de envió \citep{102710}.

\item \textbf{TDoA (Time difference of arrive):} Es similar a ToA, sin embargo en este caso no se necesita el tiempo de emisión del transmisor, solo se requiere el tiempo de llegada a cada uno de las estaciones base o beacons y mediante la diferencia de tiempo entre ellas establecer la posición. Para lograrlo, cada TDoA, se representa como una curva hiperbólica de las potenciales posiciones asumiendo distintos tiempos de transmisión como se muestra en la \autoref{fig:tdoa} . Donde se intersectan las curvas de a lo menos 2 estaciones beacons, es donde se transmitió la señal, por lo mismo es la posición del usuario.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/tdoa.png}

\caption[Curvas Hiperbólicas TDoA]{Curvas hiperbólicas de TDoA que estiman la posición basado en el tiempo de transmisión.\\

{\scriptsize (Fuente: \citep{Liu:2007:SWI:2220431.2221077})}}

**\label{fig:tdoa}**

\end{figure}

Habitualmente por la complejidad del método, se utilizan linealización de las fórmulas del hiperboloide, a través de expansión en series de Taylor para luego crear algoritmos iterativos computacionalmente eficientes como se muestra en \citep{4103919}.

\item \textbf{Método basado en RSS (Received signal strength):} Los métodos anteriores tienen algunos inconvenientes, primero, es complejo encontrar una línea de visión entre el emisor y receptor, además de la propagación por ondas de radio que puede presentar efectos de multicaminos, es decir, una misma onda llega al receptor por dos vías distintas, debido a la reflexión u otros factores. Una alternativa es estimar la distancia utilizando la atenuación de la fuerza la señal.

Existen modelos teóricos y empíricos, los cuales intentar predecir la distancia utilizando la diferencia entre la fuerza de la señal entre el transmisor y el receptor. Este método no es muy utilizado, debido al desvanecimiento de las señales en interiores, sin embargo puede utilizarse usando algunos pre procesamientos o mejoras, como por ejemplo establecer contornos predefinidos de señales RSS en forma de elipses como muestran los autores en \citep{1423549}.

\end{enumerate}

\item \textbf{Técnicas de angulación }

\begin{enumerate}

\item \textbf{AoA ( Angle of arrival):} Como se define en \citep{665} , la localización del objetivo puede realizarse mediante la intersección de múltiples líneas con una dirección dada por el ángulo entre cada estación y el receptor. Los métodos AoA deben utilizar al menos dos puntos de referencia o estaciones beacon, y los dos ángulos respectivos con respecto al objeto que se quiere realizar la localización. La principal ventaja es que requiere tantas estaciones como el número de dimensiones en donde se requiere localizar el objeto, por ejemplo si se necesita determinar la posición en tres dimensiones, se requieren tres estaciones bases. Además, no se necesita sincronización de tiempos.

Por otra parte, es complejo y difícil de implementar, además de requerir software especializado, ya que para una localización muy precisa el ángulo debe ser medido con muy poco error y esto es difícil de lograr. Al igual que otras técnicas se ve afectado por propagación \textit{multipath} y desvanecimiento de las señales, interferencia y por la dirección de la apertura de medición. La \autoref{fig:angulacion} muestra el comportamiento de AoA.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/angulacion.png}

\caption[Proyección de vectores AoA]{Proyección de vectores basado en ángulo de incidencia de las ondas sobre el objeto o dispositivo móvil.\\

{\scriptsize (Fuente: \citep{Liu:2007:SWI:2220431.2221077})}}

**\label{fig:angulacion}**

\end{figure}

\end{enumerate}

\end{enumerate}

**\subsection{Fingerprint}**

Se denomina \textit{fingerprint} o \textit{scene analysis} al tipo de algoritmos que en primer lugar recolecta características de un lugar y luego estima la localización en tiempo real utilizando las características, contrastándolas con las características actuales. Lo más habitual es utilizar fingerprint basado en RSS.

Fingerprint presenta dos etapas, la etapa offline y la etapa online. Durante la etapa offline se realiza un reconocimiento de las características del lugar, en donde se mide las coordenadas de cada estación base y la fuerza de la señal en determinados lugares, obteniendo así un mapa de señales del entorno. Durante la etapa online se utiliza la señal actual recibida de cada estación base y un modelo generado en la etapa offline, generando así una estimación de la posición del usuario. La \autoref{fig:finger} muestra el funcionamiento a nivel general de fingerprint:

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/finger.png}

\caption[Proceso de creación Fingerprint]{Proceso de captura de características Fingerprint y elaboración del modelo para estimar la posición.\\

{\scriptsize (Fuente: \citep{Liu:2007:SWI:2220431.2221077})}}

**\label{fig:finger}**

\end{figure}

Fingerprint se divide en dos grandes aristas, \textit{map-based Fingerprint} y \textit{map-free} Fingerprint:

\begin{enumerate}

\item \textbf{Map-based Fingerprint}

Este caso utiliza la etapa offline y online, en donde en la etapa offline se generan los radio-map de cada posición, es decir, asociar una característica de las señales según la posición geográfica en donde se toma la medición. Existen dos tipos de radio-map, los cuales son radio-map de tipo valor medio, y radio-map de tipo función de densidad de probabilidad. En el radio-map de tipo valor medio existe un número limitado de puntos en donde se toman las mediciones de las señales, mientras que el radio-map de tipo función de densidad de probabilidad, puede representar todos los puntos del lugar como una función continua. Para la estimación de la posición se han realizado variados acercamientos como es modelos de probabilidad, kNN, redes neuronales, SVM, estimación de máxima verosimilitud, estimación bayesiana \citep{Liu:2007:SWI:2220431.2221077, 1192765}.

Para la generación de los radio-maps se utiliza habitualmente tres técnicas, las cuales son \textit{Model Based Estimation}, Medición Offline y calibración Online. \textit{Model Based Estimation} no confía plenamente en las señales RSS, si no que utiliza distintos modelos de propagación como son \textit{Wall attenuation factor} \citep{Bahl00radar:an} , 2D-ray tracing y otros modelos de propagación de las señales para estimar la fuerza de la señal en determinados puntos del espacio y generar el radio-map. La siguiente ecuación describe la fórmula de la atenuación de señales por el efecto de las paredes.

\begin{equation}

P(d)[dBm] = P(d\_{0})[dBm] - 10nlog (\frac{d}{d\_{0}}) - \left\{ \begin{array}{lcc}

nW\*WAF & si & nW < C \\

\\ C\*WAF & si & nW \geq C \\

\end{array} \right.

\end{equation}

En donde \(n\) representa la velocidad con la que aumenta la pérdida de poder de la señal con la distancia. \(P(d\_{0})\) es el poder de la señal en cierto punto de referencia \(d\_{0}\) y \(d\) es la distancia que separa al transmisor y receptor. \(C\) es el máximo número de paredes para el cual el factor de atenuación hace alguna diferencia. \(nW\) es el número de paredes y \(WAF\) es el factor de atenuación por las paredes. Habitualmente \(n\) y \(WAF\) se conocen, ya que depende del lugar y orden de los objetos dentro de un edificio.

Por otra parte, se tiene mediciones offline, en donde se realiza un proceso lento y tedioso, de medir cada punto del lugar en donde se realiza la localización. Mientras más puntos se registran, mejor será el radio-map ya que tiene un mayor número de datos de entrenamiento. Para reducir el trabajo, algunos autores han utilizado robots para registrar la medición de las señales \citep{5398451}. La Figura \autoref{fig:robots} muestra cómo se utiliza un robot para tomar mediciones de las señales en determinados puntos, en este caso los beacons corresponden a tags RFID.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/robots.png}

\caption[Robots para map Fingerprint]{Robot que toma automáticamente las características para elaborar el mapeo fingerprint de un determinado lugar.\\

{\scriptsize (Fuente: \citep{Liu:2007:SWI:2220431.2221077})}}

**\label{fig:robots}**

\end{figure}

Por último, calibración online tiene en cuenta que se requiere mucho esfuerzo para realizar las mediciones y obtener las características de señales, además si el entorno cambia constantemente es probable que las señales también cambien y todo el registro se pierda y deba ser realizado nuevamente. Entonces calibración online combina las dos técnicas anteriores, dejando ciertos nodos ancla que miden constantemente la señal en esos puntos, y mediante \textit{model based estimation}, pueden estimar la fuerza de la señal en otros lugares en donde no hay nodos ancla. Los nodos ancla pueden realizar mediciones cada cualquier intervalo de tiempo, ajustando el modelo, y por lo mismo no se ve afectado por cambios en el entorno.

\item \textbf{Map-Free Fingerprint}

Map-based fingerprint puede utilizarse con cualquier red inalámbrica o incluso otros tipos de Fingerprint, como ultrasonido, campos magnéticos, entre otros. Sin embargo la complejidad para registrar mediciones aumenta cuando el área a mapear aumenta, además la mantención temporal del radio-map es un proceso engorroso y lento. Map-free reduce esta complejidad, utilizando otras formas de localizar usando fingerprints.

En \cite{Wang:2012:NNW:2307636.2307655} el autor observa patrones de las señales en ciertos lugares como el ascensor o el pasillo, y con estos puntos de referencia utiliza aprendizaje no supervisado para estimar la posición del usuario. Combinando esta información junto con los acelerómetros y sensores del dispositivo móvil, el autor muestra cómo puede obtener una posición estimada muy cercana a la real. Entonces este tipo de Fingerprint, se basa en el patrón del punto de referencia actual y las mediciones de puntos de referencia anteriores. Por lo mismo se dice que este método no soporta localización estática.

\end{enumerate}

**\subsubsection{Formulación del problema Fingerprint}**

En la técnica de \textit{Fingerprint} el área es dividida en un conjunto de puntos de referencia (RPs), \(P = \{p\_{j} = (x\_{j}, y\_{j}) \ | \ j = 1,...,N\}\) en donde \(P\) define el conjunto cartesiano de RPs, que no necesariamente son un conjunto de puntos equidistantes entre si \citep{7874080}. El dispositivo móvil graba un conjunto de mediciones \textit{Fingerprint} RSS en los instantes \(t\_{m} ,\ m = 1,...,M\) con magnitudes RSS \( \ r\_{j}^{i}(t\_{1}),..., r\_{j}^{i}(t\_{M}) \ \) en cada RP, donde \(i\) indica el índice del access point desde el conjunto de access points \( \mathcal{L} = \quad \{AP^{1}, ..., AP^{L}\}\). Generalmente se toma el mismo número de ejemplos de entrenamiento, \(M\) en cada RP. Los Fingerprints RSS de todos los access point en el tiempo \(t\_{m}\) en el punto \(p\_{j}\) están organizados en un vector \(r\_{j}(t\_{m}) = [(r\_{j}^{1}(t\_{m}),...,(r\_{j}^{L}(t\_{m})]^{T}\). El radio map completo guardado en el instante \(t\_m\) puede ser reconocido por la siguiente matriz:

\begin{align}

\def\arraystretch{2.2}

R(t\_{m}) = (\textbf{r}\_{1}(t\_{m}), ..., \textbf{r}\_{N}(t\_{m})) =

\left[ {\begin{array}{cccc}

r\_{1}^{1}(t\_{m}) & r\_{2}^{1}(t\_{m}) & ... & r\_{N}^{1}(t\_{m}) \\

r\_{1}^{2}(t\_{m}) & r\_{2}^{2}(t\_{m}) & ... & r\_{N}^{2}(t\_{m}) \\

r\_{1}^{3}(t\_{m}) & r\_{2}^{3}(t\_{m}) & ... & r\_{N}^{3}(t\_{m}) \\

r\_{1}^{4}(t\_{m}) & r\_{2}^{4}(t\_{m}) & ... & r\_{N}^{4}(t\_{m}) \\

\end{array} } \right] \ , \quad

m\ = \ 1,...,M.

\end{align}

Un subconjunto de RPs con el mayor grado de similaridad es denotado como \(\mathcal{K}\) y está definido como \(\mathcal{|K|} = K\). Esta similaridad es definida por cada método y es detallada posteriormente.

En la fase online el usuario recibe una medición RSS \quad \(\textbf{y} = (y^{1}, ..., y^{M}) ^{T}\). Entonces el objetivo es simple; encontrar la localización \(\hat{\textbf{p}} = ( \hat{x}, \hat{y})\), basado en una regla que compara la medición online contra el radio map de \textit{fingerprints} como:

\begin{equation}

\hat{\textbf{p}} = f(\textbf{R}, \textbf{y})

\end{equation}

En donde \(R\) denota la colección de radiomaps en todas las instancias guardadas. A continuación, se muestran los tres acercamientos principales para la localización utilizando Fingerprint.

**\subsubsection{Acercamientos convencionales de Fingerprint}**

\begin{enumerate}

\item \textbf{Acercamiento determinista:} En esta forma de resolver el problema de Fingerprint, la posición que logra la mayor similaridad con la posición real es alcanzada utilizando la siguiente formulación:

\begin{equation}

\hat{\textbf{p}} = \underset{j=1,...,N}{\mathrm{argmin}} \quad d( \breve{\textbf{r}}\_{j}, \textbf{y})

\end{equation}

En donde \(\breve{\textbf{r}}\) es el valor representativo del Fingerprint en el \(j-esimo\) RP \citep{832252} y \(d( \breve{\textbf{r}}\_{j}, \textbf{y}) \) define una medida de distancia típica \citep{6817920}. En el caso de promedio de tiempo, el valor representativo es el promedio de los Fingerprints durante el tiempo en que fueron medidos. La distancia Euclidiana también puede ser utilizada, definida como:

\begin{equation}

d( \breve{\textbf{r}}\_{j}, \textbf{y}) = \lVert y - \breve{\textbf{r}}\_{j} \rVert\_{2} \quad j = 1,..., N.

\end{equation}

Ya que el número de access point disponibles varia en la superficie a localizar, la posición es típicamente estimada sobre los AP visibles y los AP desconocidos se estiman en un valor que indica una señal débil o un valor imposible de obtener (100 dBm).

\item \textbf{Acercamiento probabilista:} En este acercamiento, una sola medida RSS puede ser no suficiente para estimar la posición, ya que no representa la variación temporal de los datos en la propagación en interiores. El desempeño del acercamiento determinista puede ser mejorado si en vez de utilizar solo un subconjunto de Fingerprints RSS, todos los Fingerprints son utilizados. En esta presunción se basa el acercamiento estadístico, utilizar todos los Fingerprints para describir de mejor manera el área en cuestión.

La forma en que el acercamiento estadístico estima la posición, se basa en la estimación de Máximo a Posteriori ( MAP) \citep{4907834}, de esta manera MAP estima la posición del usuario maximizando la probabilidad condicional de la posición dado la medición recibida en la etapa online:

\begin{equation}

\hat{\textbf{p}} = \underset{j=1,...,N}{\mathrm{argmax}} \quad f( \textbf{p}\_{j} \vert \textbf{y})

\end{equation}

En donde \( f( \textbf{p}\_{j} \vert \textbf{y}) \) es la probabilidad condicional de que el usuario este en \(\textbf{p}\_{j}\) dado que recibió el vector \( y \) en la etapa online.

Gracias al teorema de Bayes esto puede ser re formulado de la siguiente manera:

\begin{equation}

f( \textbf{p}\_{j} \vert \textbf{y}) = \frac{f( \textbf{p}\_{j} , \textbf{y})}{f(y)} = \frac{f( \textbf{y} \vert \textbf{p}\_{j}) f(\textbf{p}\_{j})} {\sum\_{j=1}^{N} f( \textbf{y} \vert \textbf{p}\_{j}) f(\textbf{p}\_{j})} \quad j = 1, ..., N

\end{equation}

La probabilidad \(f(\textbf{p}\_{j})\) es la distribución de la posición del usuario sobre el área completa, y se asume generalmente uniforme ya que no existe conocimiento previo en la posición del usuario, por lo que todos los puntos estudiados son equiprobables. Por lo anterior, \(f(\textbf{p}\_{j})\) puede ser ignorado en el problema de maximización, de esta forma el denominador en la ecuación xx es el mismo para todo \( j= 1, ..., N\) de esta manera, el problema MAP es transformado a :

\begin{equation}

\hat{\textbf{p}} = \underset{j=1,...,N}{\mathrm{argmax}} \quad f( \textbf{y} \vert \textbf{p}\_{j})

\end{equation}

Conocido comúnmente como el estimador de máxima verosimilitud o \textit{Maximum Likelihood (ML)}.

Lo anterior revela que el acercamiento determinista confía en estimar la densidad a priori \(f( \textbf{y} \ \vert \ \textbf{p}\_{j}\). Existen dos formas utilizadas en la estimación de esta distribución de densidad de probabilidad, las cuales son denominadas paramétrica y no paramétrica. La estimación paramétrica trata a la distribución de probabilidad como una distribución analítica conocida, por ejemplo una distribución Gaussiana \citep{Haeberlen:2004:PRL:1023720.1023728} para aproximar las características temporales de las señales RSS. Este enfoque ha sido cuestionado en múltiples investigaciones, debido a lo poco realista que se torna este supuesto en muchos lugares y recintos experimentales. Los primeros acercamientos utilizaban una aproximación log-normal para la distribución, sin embargo, es sesgada y estacionaria sobre pequeños intervalos de tiempo. Las aproximaciones modernas de estimación paramétrica utilizan funciones Kernel para lograr mejores resultados.

La estimación no paramétrica no asume nada con respecto a la distribución de Fingerprint RSS. En vez de esto, la distribución es generada utilizando un histograma que cuadra con el radio map construido \citep{Haeberlen:2004:PRL:1023720.1023728, Ladd:2002:RLS:570645.570674}. En este emparejamiento, todos los datos son cuantizados en múltiples niveles y la frecuencia de cada barra del histograma es calculada, para la estimación de \(f( \textbf{y} \ \vert \ \textbf{p}\_{j})\). El histograma consiste entonces en la concatenación de todas estas barras. Sin embargo, un gran número de ejemplos son necesarios en diferentes instantes de tiempo en cada RP para generar el histograma, lo que es complejo de obtener en la práctica.

\item \textbf{Técnicas de reconocimiento de patrones:} La idea básica de reconocimiento de patrones se basa en clasificadores, que son utilizados con los Fingerprints recolectados y luego son capaces de discriminar una nueva medición RSS desconocida durante la fase online. En la fase de entrenamiento de cada clasificador, el sistema ajusta los parámetros del modelo, mediante el uso del radio map de Fingerprints recolectados en forma de base de datos. En la fase de testing, los datos RSS recibidos desde una posición desconocida son analizados por el clasificador para estimar la posición más cercana. La diferencia entre los algoritmos de reconocimiento de patrones, son en la manera en que utilizan técnicas para emparejar los datos. La salida de estos algoritmos es generalmente un conjunto de probabilidades o verosimilitud de muchas posiciones, con lo cual es posible estimar un centroide de todas las posiciones como solución, o simplemente elegir el que posea la mayor probabilidad.

\end{enumerate}

**\subsubsection{Avances recientes en Fingerprint}**

La presente sección pretende mostrar los últimos avances en las técnicas de Fingerprint con el objetivo de esclarecer las ventajas y desventajas de estos. Antes se presenta un diagrama de cómo funciona Fingerprint en su forma general:

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/fingerprint\_basic.jpg}

\caption[Fingerprint esquema básico]{(a) Flujo básico de fingerprint. (b) radio-map de un sistema de localización indoor\\

{\scriptsize (Fuente: \citep{7174948})}}

**\label{fig:fingerprint\_basic}**

\end{figure}

\begin{enumerate}

\item \textbf{Explotando patrones temporales y espaciales:} El Fingerprint tradicional se basa en la medición de vectores RSS. Debido al ruido en las mediciones, el objetivo puede ser \textit{mapeado} a una posición distinta de vectores de señales similares \citep{6681592}. La precisión puede ser aumentada si son considerados patrones espaciales y temporales, característicos del lugar en el cual se está experimentando.

\begin{itemize}

\item \textbf{Patrones temporales} Son patrones de señales que son encontrados a medida que se camina por el área en donde se desea posicionar. Estos patrones pueden ayudar a mejorar la localización en interiores. Luego, cuando un vector de señales es comparado en una posición fija, los patrones contienen información temporal que pueden ser utilizados para restringir y corregir las señales RSS para la localización base.

\item \textbf{Patrones espaciales} Están caracterizados por asociar señales RSSI con su correspondiente distribución geográfica. Mientras que los patrones temporales requieren conocer el movimiento del usuario, el cual puede ser no determinado o poco preciso en casos reales. Los patrones geográficos de señales pueden ser utilizados para restringir la posición del usuario. Estos patrones incluyen orden de los vectores RRSI, puntos de control en las señales, y la cobertura de las señales dadas por los APs.

\end{itemize}

\item \textbf{Localización colaborativa entre móviles} Muchos de los avances se enfocan principalmente en determinar la posición de un usuario independientemente de los demás dispositivos, sin considerar sus posiciones relativas. Debido a los errores de cada móvil independiente, dos objetivos físicos cercanos pueden ser marcados en diferentes posiciones estimadas. Entonces, si la información de la posición relativa puede ser accedida y utilizada, los resultados en la estimación pueden ser mejorados para la localización individual de cada móvil. Trabajos recientes han desarrollado la localización colaborativa. Estas aristas nacen básicamente de las siguientes tendencias en computación móvil:

\begin{itemize}

\item \textbf{Contexto de localización de interacción social:} En la localización indoor, la gente puede estar cercana en escenarios sociales típicos \citep{Chan2006}. En museos, por ejemplo, la gente busca dentro junto a su familia o amigos. La interacción entre este conjunto determina un patrón de localización.

\item \textbf{Dispositivos móviles penetrantes y sensores avanzados:} En estos días, los \textit{smartphones} han desarrollado muchos sensores, los cuales pueden detectar otros móviles en su vecindario cercano, basado en uno o varios protocolos, como puede ser Bluetooth, WiFi direct, NFC y ondas de sonido. El aumento de los dispositivos móviles con estos sensores provee la posibilidad de mejorar significativamente esta técnica en posteriores investigaciones.

\end{itemize}

\item \textbf{Localización asistida por movimiento: } La localización asistida por movimiento es una de las técnicas híbridas más utilizadas en estos días, debido a la gran penetración en el mercado de dispositivos que presentan sensores en el ámbito móvil. Los más grandes avances consisten en las siguientes dos técnicas:

\begin{itemize}

\item \textbf{Avances en la medición de movimiento:} El monitoreo del comportamiento de una caminata es importante para la localización asistida en movimiento precisa. El mayor desafió en obtener información del movimiento es que los sensores inerciales de los dispositivos móviles sufren de calibración imperfecta y mediciones con ruido. \textit{Step counting} es el mayor acercamiento para capturar el movimiento y dirección de una caminata \citep{6407455}. Trabajos recientes apuntan a mejorar la dirección de la caminata, conteo de pasos y longitud de pasos. Sin embargo, como adaptar estos parámetros a cada usuario, es decir, sus propios perfiles de movimiento es un área desafiante que continua en investigación.

\item \textbf{Modelos de fusión avanzados y eficientes:} Como fusionar el movimiento con y la detección de señales RSS es esencial para mejorar la precisión en la localización en interiores. El modelo usado en fusión necesita capturar la correlación (ya sea temporal o espacial) entre las señales medidas. Sin embargo, si el modelo es altamente complejo, el alto costo computacional también afecta la calidad de la estimación en la localización. A pesar de esto, buscar un algoritmo de fusión eficiente y preciso se ha convertido recientemente en una importante tendencia para la localización asistida por movimiento \citep{6846747}.

\end{itemize}

\end{enumerate}

**Propuesta de solución**

**\chapter{Propuesta de solución}**

La propuesta detallada a continuación tiene como consideración los siguientes objetivos referentes a este trabajo:

\begin{itemize}

\item Establecer un marco de trabajo para la recolección, entrenamiento y clasificación de algoritmos de machine learning utilizando Bluetooth Low Energy

\item Comparación de diferentes clasificadores, para determinar sus ventajas y cuales se comportan de mejor forma en la fase de entrenamiento y test, para así seleccionar los mejores.

\item Utilizar técnicas de reducción de dimensionalidad para reducir la complejidad del problema, y optimizar los recursos para así disminuir el procesamiento de los dispositivos móviles.

\item Determinar los mejores valores para el funcionamiento correcto de los dispositivos Bluetooth en el contexto del posicionamiento en interiores.

\item Utilizar modelos sin necesidad de conexión a internet, es decir, solo utilizar redes Bluetooth sin siquiera tener habilitado el WI-Fi en dispositivos móviles o las redes LTE. Todo el procesamiento se realiza en el cliente, por lo que es importante utilizar algoritmos de gran desempeño y bajo procesamiento.

\end{itemize}

**\section{Consideraciones Previas}**

Para resolver el problema de la localización abarcado en esta memoria, hay muchas posibilidades las cuales presentan sus ventajas e inconvenientes con respecto a consumo de recursos, precisión, exactitud, tiempo de procesamiento, entre otros. Por lo mismo, para generar el \textit{framework} de localización, se requiere determinar las opciones factibles que presenten un equilibrio entre todos los parámetros anteriormente nombrados.

Como el objetivo principal de esta memoria es determinar que tan bien se comporta la tecnología \textit{Bluetooth Low Energy} desempeñando la labor de localización, en primer lugar es necesario comparar las diferentes alternativas existentes en el mercado relativas a esta tecnología, que presenten facilidad de uso, un precio relativamente módico y acceso a plataformas de desarrollo o \textit{software development kit} (SDK). A continuación, se detallan las principales características de los Beacons Bluetooth y posteriormente se realiza una comparativa entre los dos proveedores más importantes del mercado.

**\subsection{Definición de Beacons Bluetooth y sus protocolos}**

La definición más básica de Beacon Bluetooth hace referencia a un dispositivo transmisor de ondas de radio Bluetooth. Estos equipos continuamente emiten señales que otros dispositivos pueden recibir mediante sensores adecuados. Lo que envían corresponde a señales de letras y números en forma de paquetes que se transmiten en intervalos regulares de aproximadamente 100 milisegundos. Dentro de los Beacons existen placas madres que contienen una CPU, transmisor de radio, y baterías. Además, pueden presentar acelerómetro, sensores de temperatura, entre otros.

La transmisión corresponde a un ID único que está presente en cada Beacon y que no se repite, como una dirección MAC o un UUID pertinente, dependiendo de cada fabricante. Este ID por si solo carece de sentido, ya que solo es una dirección, la manera más practica en que son utilizados estos dispositivos es generar una infraestructura completa y asociar estos ID a posiciones o maquinarias para ser localizadas. Todo esto depende del uso y contexto en que se despliega la aplicación que utiliza los Beacons. Por lo mismo, todo lo que el Beacon transmite es utilizado por los programadores para sus propias necesidades, como enviar un mensaje o anuncio a un smartphone especifico, o generar localización en tiempo real.

A pesar de que esta tecnología existe hace muchos años, últimamente se ha vuelto sumamente relevante por el auge del \textit{internet of things}(IOT). Con receptores Bluetooth en 90\% de los equipos móviles, esta tecnología es perfecta para emitir mensajes en un rango corto-medio y generar una completa infraestructura o ecosistema de redes conectadas en cualquier lugar del planeta. Además, desde el 2010, el estándar corresponde a BLE o Bluetooth Low Energy, el cual es una versión mucho más eficiente energéticamente y que ha hecho posible el auge de los Beacons, ya que gracias a este estándar, solo se requiere pequeñas baterías para que estos dispositivos puedan emitir señales por meses e incluso años, lo que convierte a BLE en el mayor avance en IOT por su simplicidad y eficiencia.

**\subsubsection{¿Como se comunican los Beacons?}**

Los Beacons envían sus ID únicos aproximadamente 10 veces por segundo dependiendo de la configuración, y cualquier dispositivo que se encuentre en su rango de alcance es capaz de reconocer este ID, como por ejemplo un teléfono celular o un computador portátil. Cuando una aplicación dedicada reconoce este ID, puede emitir un evento en el sistema operativo, como por ejemplo mostrar un mensaje, descargar un archivo de la web, o realizar un algoritmo de localización.

**\subsubsection{¿Donde comenzó la tecnología Beacon?}**

Los Beacons como se conocen hoy en día comenzaron con la creación de los reconocidos IBeacons, implementados por la compañía Apple. IBeacon es un protocolo simple que permite transmitir muy pequeñas porciones de datos. Posteriormente Google lanza su propio protocolo en 2015, denominado EddyStone, como una alternativa a IBeacon. A raíz de esto se ha generado una competencia que ha ayudado a mejorar el hardware y software de los dispositivos Beacons. A continuación, se muestra una tabla con los parámetros básicos de cualquier dispositivo Beacon, que ayudan a mejorar su eficiencia sin pérdida de precisión.

\begin{table}[ht!]

\centering

\caption{Parámetros por defecto y métricas esperadas en los dispositivos Beacons Bluetooth}

**\label{my-label}**

\begin{tabular}{|c|c|c|c|}

\hline

Intervalo & Tx Power & Rango esperado & Batería esperada \\ \hline

100ms & 3(-12 dBm) & 35m & Hasta 7 meses \\ \hline

300ms & 3(-12 dBm) & 35m & Hasta 2 años \\ \hline

1000ms & 3(-12 dBm) & 35m & Hasta 4 años \\ \hline

\end{tabular}

\end{table}

Los parámetros de la tabla anterior se definen a continuación:

\begin{itemize}

\item \textbf{Batería esperada: } La mayoría de los Beacons tienen una duración esperada en su batería de 18 a 24 meses, sin embargo dependiendo de las configuraciones y usos su batería puede caer de 6 a 8 meses. Los Beacons con ahorro de energía pueden incluso llegar a 5 años de duración. La explicación en cómo pueden durar tanto, se basa en el protocolo Bluetooth Low Energy el cual es realmente eficiente.

\item \textbf{Formato soportado: } Habitualmente los Beacons soportan ambos protocolos, es decir IBeacon y Eddystone.

\item \textbf{Intervalo: } Representa que tan seguido los Beacons transmiten el mensaje. A pesar de que este número puede ser sumamente bajo, la mayor parte de los sistemas operativos no permiten leer tan rápidamente con lo cual un valor menor a 100ms es innecesario en la mayoría de los casos.

\item \textbf{TX Power: } Este valor describe la potencia de salida, es decir, que tan lejos puede llegar la señal emitida por la radio del Beacon. Puede ser tan pequeña como 4 metros, pero habitualmente pueden llegar a alcanzar valores entre los 50 a 90 metros de distancia con una línea de visión directa.

\item \textbf{Paquetes transmitidos: } Un paquete Beacon es literalmente los datos que son transmitidos, por ejemplo IBeacon transmite un paquete según su protocolo, mientras Eddystone puede llegar a transmitir 3 de estos simultáneamente.

\end{itemize}

**\subsubsection{¿En donde pueden ser utilizados los Beacons?}**

Los casos de uso más relevantes se listan a continuación:

\begin{itemize}

\item \textbf{Seguimiento: } En manufactura y transporte es muy relevante llevar el seguimiento de las mercancías o maquinarias en todo momento, para facilitar inventario o saber tiempos de entrega. Adjuntando un Beacon a cada equipo esta tarea es posible y también se puede generar un historial de las locaciones en donde estuvo el equipo.

\item \textbf{Navegación: } Crear sistemas de posicionamiento indoor es un tema sumamente relevante estos días, ya que GPS no funciona en interiores, mediante infraestructuras basadas en Beacons se puede ayudar a la localización de los usuarios en recintos cerrados.

\item \textbf{Interacción: } Los Beacons pueden gatillar eventos en los dispositivos móviles de los usuarios u otros equipos, como generar notificaciones, activar equipos como luces o televisores, etc.

\item \textbf{Análisis de datos: } Mediante los dispositivos Beacon se puede establecer una completa base de datos por ejemplo donde los usuarios compran más, o que lugares son mayormente transitados en un recinto comercial, también puede ayudar a detectar fallos en líneas de producción antes que ocurran y guardar todos estos datos en la nube para posteriormente ser analizados.

\end{itemize}

**\subsubsection{Perfiles Beacon}**

\begin{itemize}

\item \textbf{IBeacon: } Este protocolo es el primero y más ampliamente difundido. Desarrollado por Apple es nativamente soportado por IOS. Además, también es soportado en otros sistemas operativos móviles, pero funciona de mejor forma en IPhone y IPad. La manera en que funciona este protocolo corresponde a una combinación de letras y números separados en grupos específicos. Un paquete IBeacon se compone de los siguientes elementos:

\textbf{Unique Universal Identifier(UUID): } La información más general del Beacon, por ejemplo el edificio al cual corresponde el Beacon.

\textbf{Mayor: } La información espacial más general del Beacon, por ejemplo un Beacon que pertenece a una determinada tienda dentro del edificio.

\textbf{Minor: } Una pieza de datos más pequeña, representa por ejemplo una estantería o mesa especifica.

\item \textbf{Eddystone: } Este protocolo es inicialmente desarrollado por Google específicamente para dispositivos Android, permitiendo así ser más interoperables y de código abierto. La manera en que funciona el protocolo Eddystone es similar a IBeacon, pero extienden su funcionalidad de la siguiente forma, enviando 4 paquetes de diferentes tipos: Eddystone-UID, Eddystone-URL, Eddystone-TLM y Eddystone-EID. Eddystone-UID funciona prácticamente como lo hace IBeacon. Eddystone-URL envía una URL a los dispositivos móviles permitiendo abrirla instantáneamente en el navegador sin necesidad de utilizar una aplicación. Eddystone-TLM envía datos telemétricos y de sensores asociados al mismo Beacon. Para Eddystone-UID los Beacons envían una parte denominada NameSpace y otra llamada Instance, las cuales son similares a Mayor y Minor de IBeacon. Eddystone puede abarcar cualquier paquete mencionado anteriormente, pero añade una capa de seguridad, cambiando su ID constantemente.

\end{itemize}

Las \autoref{fig:eddystone} y \autoref{fig:ibeacon} muestran como son construidos los paquetes de cada protocolo y su respectivo tamaño en bytes.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/eddystoneProtocol.png}

\caption[Tipos de paquetes Eddystone con su respectivo tamaño]{Tipos de paquetes Eddystone con su respectivo tamaño.\\

{\scriptsize (Fuente: \citep{protocolosBeacon})}}

**\label{fig:eddystone}**

\end{figure}

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/ibeaconProtocol.png}

\caption[Paquete IBeacon realizado por Apple]{Paquete IBeacon realizado por Apple.\\

{\scriptsize (Fuente: \citep{protocolosBeacon})}}

**\label{fig:ibeacon}**

\end{figure}

**\section{Estabilidad de la señal Bluetooth}**

Las señales u ondas de radio son altamente afectadas por ruido o interferencia presente en el entorno, perdiendo así intensidad en la señal o resultando en valores fluctuantes que causan estimaciones o eventos no esperados. Esto ocurre por ejemplo en las interferencias de señales Wi-Fi al descargar un archivo, o también en equipos Bluetooth al conectarse a un dispositivo de música. La localización en interiores al depender igualmente del valor de \textit{Received Signal Strength Indicator}(RSSI) o intensidad de la señal recibida; se ve ampliamente afectado, sobre todo por el hecho de que los usuarios están caminando y en un entorno cambiante. El RSSI habitualmente se expresa en dBm para medir la potencia obtenida por una señal recibida. Su valor mayor teórico es 0 dBm y la escala corresponde a valores negativos, en donde más negativo implica una mayor pérdida de señal.

El cuerpo humano, así como otros objetos, provoca una pérdida de señal debido a la atenuación de esta, debido a la reflexión o refracción que ocurre según los materiales en donde la señal incide. El cuerpo humano provoca absorción de las señales y disminución de la calidad de estas. Además, la propagación multicaminos es un efecto latente en todas las ondas de radio, en donde las ondas llegan al receptor por diferentes caminos y diferentes tiempos, provocando interferencia constructiva o destructiva. Este fenómeno habitualmente ocurre por los medios en donde se transportan las ondas y el entorno como tal, provocando que la señal obtenida difiera de la original manifestando ruido e interferencia, disminuyendo así la calidad e intensidad de esta.

Para corroborar como afectan estos fenómenos a la intensidad de la señal recibida por Beacons Bluetooth, se realiza una prueba en donde se pueden visualizar los efectos de obstrucción en la señal. Para realizar esta prueba se utiliza un teléfono celular con una pequeña aplicación la cual es capaz de percibir las señales Bluetooth emitidas por un dispositivo Beacon en sus cercanías. Cada cierto tiempo se registran los valores RSSI percibidos y se escriben en un archivo de texto para posteriormente ser procesados. Se mide la señal durante 3 minutos con una línea de visión limpia, es decir, sin obstrucciones o interferencias entre ambos dispositivos. Luego, una persona camina entre la línea de visión y también permanece quieto en ella, obstruyéndola completamente. La \autoref{fig:beacon\_interferencia} muestran los resultados de estas pruebas.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/mediciones\_beacon\_interferencia.jpg}

\caption[Estabilidad de la señal Bluetooth]{Resultados del cambio en la señal producto de una persona caminando delante de la línea entre un Beacon y un teléfono celular receptor\\

{\scriptsize (Fuente: Elaboración propia)}}

**\label{fig:beacon\_interferencia}**

\end{figure}

Como se observa en la imagen, en un principio, la señal oscila en valores inferiores a -75 dBm, lo cual es aceptable y medianamente bueno según la escala RSSI. Posteriormente a partir de la medición 400, se introduce la aparición de la persona en la línea de propagación de la señal, con lo que inmediatamente la intensidad de la señal se reduce significativamente, incluso llegando a los límites de -90 dBm que es básicamente inestable, ya que para una conexión segura al menos se recomienda -80 dBm. Posteriormente la persona se mueve a través de la línea de visión, provocando los efectos de la gráfica, es decir, señales intermitentes y poco estables.

Todo esto demuestra principalmente que no se puede confiar completamente en el valor de la intensidad de la señal recibida, ya que es muy probable que arribe con efectos de multicamino u obstrucciones que modifican su valor durante el viaje. Este efecto es significativamente mayor en grandes distancias de viaje en las señales, lo cual sugiere que los Beacons instalados no tengan una disposición tan distante, es decir, para obtener mejores resultados es mucho mejor una gran densidad de Beacons por superficie, lo que aumenta el costo de despliegue. Por otra parte, los algoritmos de posicionamiento deben aprender a leer e interpretar este ruido, basado en patrones según la posición, con lo cual los algoritmos supervisados de máquinas de aprendizaje son sumamente efectivos en este ámbito.

**\section{Evaluación y selección de Beacons Bluetooth}**

**\label{sec:seleccion}**

A pesar de que en el mercado existe una gran variedad de empresas proveedoras de Beacons Bluetooth, hay dos que se destacan por sobre los demás y que son pioneras dentro de esta industria, estas son Estimote \citep{estimote} y Kontakt \citep{kontaktio}. Ambas empresas proveen de hardware y soluciones de software ya implementadas y listas para el uso empresarial o pequeños desarrollos. Para compararlos solo se consideran los Beacons estándar dentro de cada proveedor, ya que existen múltiples variedades en cada segmento, sin embargo, estos poseen otras cualidades como sensores de luz, temperatura, lectores NFC, UWB, o son resistentes al agua, polvo, entre otros. Para hacer un análisis justo y conciso, en este caso se obviarán estas características, aunque si pueden ser utilizadas en diversos contextos.

Para la comparativa se utilizan las características indicadas por cada fabricante y estas se resumen en la \autoref{tabla-comparativa-beacons}:

\begin{table}[]

\centering

\caption{Tabla comparativa Estimote y Kontakt.IO}

**\label{tabla-comparativa-beacons}**

\begin{tabular}{|c|c|c|}

Parámetro & Kontakt.io & Estimote \\ \hline

Duración de la batería & Hasta 4 años & Hasta 2 años \\ \hline

Rango & 70m & 70m \\ \hline

Procesador & 32-bit ARM® Cortex™ M0 CPU core & ARM® Cortex®-M4 32-bit processor FPU \\ \hline

Sensibilidad & -93dBm & -96 dBm \\ \hline

Velocidades & 250kBs, 1Mbs, y 2Mbs & 1 Mbps (2 Mbps soportado) \\ \hline

Memoria & 256KB flash 16KB RAM & 512 kB Flash memory 64 kB RAM memory \\ \hline

Transmission power & -30dBm to 4dBm & -20 to +4 dBm \\ \hline

Batería & 2 x 1.000mAh CR2477 & 1 x CR2477 – 3.0V \\ \hline

Bluetooth & Bluetooth® 4.2 LE standard & Bluetooth® 4.2 LE standard \\ \hline

Espesor & 15mm & 17mm \\ \hline

Peso & 35 gr & 30 gr \\ \hline

Paquete IBeacon y Eddystone & 1 a la vez & 1 a la vez \\ \hline

Paquetes adicionales & telemetría & telemetría \\ \hline

Sensores adicionales & Temperatura & movimiento, temperatura \\ \hline

Batería reemplazable & Si & Si \\ \hline

Numero de Beacons & 3 & 3 \\ \hline

Precio & 60 USD & 59 USD \\ \hline

\end{tabular}

\end{table}

La \autoref{tabla-comparativa-beacons} muestra que ambos equipos son muy similares en teoría, además ambos presentan kits de desarrollo de software para las principales plataformas, ya sea web, aplicaciones móviles como Android e IOS como también permiten la integración de la infraestructura en la nube. Para determinar entonces la elección, es necesario realizar pruebas en ambos hardware, sin embargo, estas pruebas ya han sido realizadas en múltiples ocasiones por investigadores como se aprecia en \citep{comparativaKontakt} en donde se realizaron pruebas de fluctuación en las señales para ambos equipos. La prueba consiste en poner Beacons Kontakt y Estimote a una distancia de 2 metros de un dispositivo móvil que registra la señal. Ambas configuraciones son idénticas en los equipos y las mediciones fueron realizadas cada 500ms. Los resultados de las pruebas indican que los Beacons de Kontakt tienen muchas menos fluctuaciones y la señal permanece estable por mucho más tiempo, lo que es un indicio que pueden ser mucho más factibles en la localización en tiempo real.

**\section{Algoritmos de \textit{Machine Learning}}**

Para determinar la posición del dispositivo móvil, es necesario contar con un algoritmo que pueda inferir la posición del usuario basado en las señales percibidas por los distintos Beacons. Para ello en este trabajo se utilizaran los denominados algoritmos de aprendizaje automático o \textit{machine learning}. En términos generales los algoritmos de aprendizaje automático corresponden a una rama de la inteligencia artificial en donde su objetivo principal es lograr que los computadores puedan aprender por sí mismos, sin necesidad de programar su comportamiento explícitamente. Para lograr esto, se entrenan los diferentes algoritmos mediante información suministrada en forma de ejemplos según el tipo de resultado que se espera. El auge de este tipo de técnicas ocurre con la llegada del internet y los grandes volúmenes de datos, ya que para resolver ciertos problemas como clasificación de imágenes, los algoritmos convencionales son NP-Hard, es decir, su complejidad computacional es muy alta o desconocida, por lo tanto no es computacionalmente computable en un tiempo razonable, por lo que las técnicas de aprendizaje automático o heurísticas pueden entregar resultados positivos con una alta precisión sin necesidad de programar un algoritmo especifico a cada problema.

Para la utilización de estos tipos de técnicas, es necesario una representación adecuada de los datos acorde al problema que se requiere resolver, para ello se deben describir los datos, por ejemplo, los pixeles de una imagen como una matriz de atributos, es decir, cada registro o fila es una imagen y cada atributo, campo o columna de la matriz es un pixel de la imagen. La representación de los datos es de vital importancia para obtener unos resultados positivos.

Dentro del aprendizaje automático se distinguen dos tipos de técnicas de las más conocidas, las cuales son aprendizaje supervisado y no supervisado. El aprendizaje supervisado corresponde a deducir una función o mapeo según los datos con los cuales es entrenado el modelo, para ello al momento de entrenar se debe suministrar pares de objetos, en donde una componente son los datos de entrada, por ejemplo, los pixeles de una imagen; y en la segunda componente se suministra la clase de esta imagen, que puede corresponder por ejemplo al objeto presente en la imagen, como un tipo de animal o automóvil, dependiendo del problema a tratar. Entonces la función es capaz de determinar un valor numérico (regresión) o una etiqueta(clasificación) para nuevos datos no vistos anteriormente. Por lo anterior, es necesario que el modelo generalice adecuadamente y no se sobre ajuste a los datos de entrenamiento, es decir, solo sea capaz de inferir correctamente sobre el conjunto de entrenamiento y no para nuevos datos. Mientras más datos son suministrados, más fácilmente es para las técnicas de aprendizaje automático predecir correctamente para nuevos datos.

Estos algoritmos son típicamente implementados en dos fases. En la primera fase, denominada fase de entrenamiento o \textbf{training phase}, los datos son recopilados y manipulados de forma tal que pueden ser suministrados a los algoritmos de aprendizaje automático, de esta forma, los algoritmos pueden ``aprender" patrones de los datos y clasificarlos. En la segunda fase, denominada fase de pruebas o \textbf{testing phase}, nuevos datos no vistos previamente son probados en el algoritmo entrenado en la primera fase, para dilucidar la efectividad del modelo construido.

A lo largo de este trabajo se utilizan muchos tipos de algoritmos, sin embargo, a continuación, se procede a describir los más relevantes y que serán mayormente utilizados en la localización en interiores, ya que a lo largo de investigaciones previas han demostrado buenos resultados en problemas similares.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/image\_machinelearning.png}

\caption[Esquema básico machine learning]{Esquema básico del funcionamiento de las técnicas de aprendizaje automático\\

{\scriptsize (Fuente: \cite{machineLearningBasic})}}

**\label{fig:machineLearningBasic}**

\end{figure}

**\subsection{K-Nearest Neighbor}**

El método K-Nearest Neighbor o método de los \textbf{k} vecinos más cercanos, abreviado también como \textbf{\textit{k-nn}} es un método de clasificación y regresión supervisada, muy simple, pero a la vez poderoso, ya que es no paramétrico, es decir, no es necesario configurar parámetros del modelo, por lo que entradas de datos similares deben tener salidas de datos similares. Este método estima la función de densidad $F(\frac{x}{C\_{j}}$ de las predictoras $x$ (datos de entrada) por cada clase $C\_{j}$. En el proceso de aprendizaje no se hace ninguna suposición sobre la distribución de las variables predictoras.

Aunque es un algoritmo supervisado, su fase de entrenamiento es muy acotada, enfocándose mayormente en la fase de pruebas, ya que todo el esfuerzo realizado por este algoritmo es hecho sobre la marcha, es decir, mientras se ejecuta estima la mejor predicción en cada instante de la fase de entrenamiento, por lo que también se habla de un algoritmo de aprendizaje basado en instancias.

Los datos son representados por vectores en un espacio multidimensional, en donde cada ejemplo posee $p$ atributos y existen $q$ clases para clasificarlos. Luego el algoritmo esencialmente separa el espacio multidimensional en regiones, en donde un nuevo dato será clasificado como perteneciente a una clase $C$ siempre y cuando esta clase sea la más frecuente entre los $k$ vecinos más cercanos al dato en cuestión. Para medir la distancia entre datos o vectores, se puede utilizar distancia euclidiana, manhattan, Chevyshev, distancia del coseno, entre otras. Luego, por ejemplo, para la distancia euclidiana se tiene la siguiente formula:

\begin{equation}

d(x\_{i}, x\_{j}) = \sqrt{\sum\_{r=1}^{p}(x\_{ri} -x\_{rj})^{2}}

\end{equation}

Luego, un dato esta descrito como:

\begin{equation}

x\_{i} = (x\_{1i}, x\_{2i}, ..., x\_{pi}) \in X

\end{equation}

Luego la fase de entrenamiento del algoritmo consiste en almacenar los valores y sus características, así como las etiquetas. En la fase de clasificación, se mide la distancia entre el nuevo vector y los datos de entrenamiento previamente almacenados y se seleccionan los $k$ ejemplos más cercanos, para posteriormente ser clasificado según la clase que más se repite dentro del conjunto de elementos seleccionados.

Este algoritmo tiene un problema al suponer que todos los atributos son igualmente relevantes, ya que, al usar la distancia euclidiana, todos valen lo mismo, por lo que un atributo relevante tiene el mismo ``peso'' que uno irrelevante. Sin embargo, este problema no ocurre en la clasificación utilizando Beacons, ya que cada una de las señales emitidas por distintos Beacons es igual de relevante y no importa su peso.

Un problema importante al tratar con algoritmos basados en distancia es el llamado efecto de la ``maldición de la dimensionalidad'' o \textit{curse of dimensionality}, el cual hace referencia al problema de encontrar patrones en espacios de altas dimensiones, ya que mientras más alta es la dimensionalidad de los datos, más dispersos están y para seguir obteniendo resultados buenos, es necesario suministrar una cantidad de datos que crece exponencialmente. Además, al ser tan grande el espacio dimensional, es mucho más complejo encontrar patrones o regiones para lograr una correcta clasificación.

Por último, al tener muchos atributos, y muchos datos de entrenamiento, k-nn se torna muy lento, ya que para inferir un nuevo dato de prueba, requiere recorrer todos los datos de entrenamiento, provocando que el tiempo de procesamiento aumente significativamente a medida que aumenta el número de datos en el \textit{dataset}. Esto es un punto relevante en el posicionamiento indoor, ya que en un simple despliegue de una infraestructura de Beacons por ejemplo en un centro comercial, se deben almacenar miles de puntos de referencia, con lo cual k-nn puede reducir su \textit{performance} y demorar demasiado, lo cual es crítico en posicionamiento en tiempo real.

La \autoref{fig:knn} muestra el funcionamiento de k-nn y como el valor seleccionado de $k$ puede afectar en la clasificación.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/knn.png}

\caption[Clasificación utilizando K-NN]{Ejemplo de clasificación utilizando k-nn con $k=5$ y $k=3$}

**\label{fig:knn}**

\end{figure}

**\section{Support Vector Machines}**

Otro de los algoritmos más utilizados en aprendizaje supervisado corresponde al denominado \textit{support vector machine}(SVM) o máquina de vectores de soporte. Ese algoritmo es sumamente utilizado sobre todo en problemas de clasificación, regresión y \textit{detección de outliers}. Una máquina de vectores de soporte construye un hiperplano o un conjunto de ellos, en un espacio de alta dimensionalidad o dimensionalidad infinita, el cual puede ser utilizado para clasificación. Intuitivamente, un buen hiperplano separador es aquel que logra maximizar la distancia a cada ejemplo de entrenamiento más cercano a él, de cada clase, lo cual se conoce como margen funcional, entonces mientras más grande es este margen, menor es el error de generalización del clasificador, es decir, permite mayor generalización para nuevos datos, sin definir un margen estricto que solo se adapte a los datos de entrenamiento. Posteriormente para clasificar nuevos ejemplos, la SVM ubica este nuevo punto en una región del espacio que corresponde a una clase, según su distancia y posición respecto al hiperplano definido en la fase de entrenamiento.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/SVM-Planes.png}

\caption[Support Vector Machines]{Ejemplo SVM en dos dimensiones, en donde se muestran los vectores de soporte y el hiperplano que logra la máxima separación}

**\label{fig:svm}**

\end{figure}

Como muestra la \autoref{fig:svm}, este hiperplano logra una separación en un espacio de dos dimensiones, lo cual es adecuado en clasificación binaria. Aunque la formulación matemática es idéntica, para resolver SVM en problemas de multiclases, es necesario escoger un esquema de resolución. Una de las aproximaciones más utilizadas de resolución es reducir el problema de multiclasificacion en muchos problemas de clasificación binaria. Para ello se utilizan formulaciones conocidas en la inteligencia artificial como \textit{one-vs-all} o esquemas de votos como \textit{one-vs-one}. La formulación matemática se muestra a continuación:

Dado un conjunto de vectores de entrenamiento $x\_{i} \in I\!R ^{p}, \rm i = 1, ..., n$ en dos clases y un vector $ y \in \{1, -1\}^{n}$ , SVM resuelve el siguiente problema de optimización:

\begin{equation} \underset{w, b, \zeta}{\mathrm{min}} \, \frac{1}{2} w^{T}w + C

\sum\_{i=1}^{n} \zeta\_{i} \end{equation}

sujeto a:

\begin{align}

y\_{i} ( w^{T} \phi(x\_{i}) + b \geq 1 - \zeta\_{i}, \\

\zeta\_{i} \geq 0, \\

i = 1, ... , n

\end{align}

En su forma dual de problema de programación lineal, este problema es puede ser expresado como:

\begin{equation} \underset{\alpha}{\mathrm{min}} \, \frac{1}{2} \alpha^{T} Q \alpha - e^{T} \alpha \end{equation}

sujeto a:

\begin{align}

y^{T} \alpha = 0, \\

\quad 0\leq \alpha\_{i} \leq C, \, i = 1, ..., n

\end{align}

En donde $e$ es el vector de unos, $ C > 0$ es el límite superior, y $ Q$ es una matriz semidefinida positiva de tamaño $ n \times n$, $ Q\_{ij} = y\_{i} y\_{j} K(x\_{i}, x\_{j})$ en donde $K(x\_{i}, x\_{j}) = \phi(x\_{i})^{T} \phi(x\_{j})$ se denomina el kernel y es sumamente importante en SVM, ya que este permite llevar desde un espacio en donde la separación de las clases no es tan clara, a un espacio de dimensiones muy grandes o infinitas, en donde la separación se vuelve mucho más obvia.

Finalmente, la función de decisión corresponde a:

\begin{equation} sgn(\sum\_{i=1}^{n}y\_{i} \alpha\_{i}K(x\_{i}, x) + \rho) \end{equation}

La relevancia del kernel es lo que torna a SVM muy factible en problemas de clasificación, ya que permite llevar los datos de un espacio finito, en donde no son linealmente separables, a un espacio de dimensión infinita en donde si pueden ser separados linealmente, lo cual es conocido como \textit{kernel-trick}. Además, como solo se utilizan funciones kernel que utilicen producto punto, la operación de llevar estos datos al nuevo espacio es eficiente y de bajo costo computacional. Para realizar el kernel trick, cada producto punto es reemplazado por una función kernel de carácter no lineal. El kernel más utilizado es RBF o radial basis function el cual es definido como:

\begin{equation} K(x\_{i}, x\_{j}) = exp(- \gamma \left\|{ x\_{i} - x\_{j}}\right\|^2) , \, \gamma > 0 \end{equation}

Luego, utilizando este kernel, se debe escoger el parámetro $\gamma$ y el parámetro $ C$ adecuado, los cuales son muy importantes en una correcta generalización del SVM. Habitualmente SVM al ser un hiperplano de máxima distancia a cada clase, es muy estricto en la clasificación, lo cual no siempre es lo ideal, debido a que pueden existir \textit{outliers} debido a ruido, afectando a toda la clasificación. El hiperparámetro $C$ ayuda en este sentido, con lo que se denomina \textit{soft-margin}, es decir, un margen más permisivo, que clasifica de manera errónea algunos ejemplos de entrenamiento, buscando la generalización del SVM.

Por otra parte, el hiperparámetro $\gamma$ define que tan lejos alcanza la influencia de un ejemplo de entrenamiento por sí solo, es decir, puede ser visto como el inverso del radio de influencia de los ejemplos de entrenamiento escogidos como vectores de soporte. Un valor pequeño de $\gamma$ producirá un largo alcance, definiendo zonas de clasificación muy amplias, con lo cual no se aprecia completamente la forma o patrón de estas. Por otra parte, un valor grande, provoca demasiada separación, aislando cada ejemplo de entrenamiento.

**\section{Redes Neuronales y Deep learning}**

Uno de los campos de investigación con mayor auge en el último periodo, es todo lo relativo a los avances en redes neuronales, particularmente \textit{deep learning}. La base de estos modelos computacionales es, como indica su nombre, las neuronas y su funcionamiento en el cerebro y el sistema nervioso. El cerebro, en particular el sistema visual o corteza visual primaria, es el responsable de reconocer patrones, y lo hace de manera tal en que una imagen es dividida y analizada a través de muchas capas, disminuyendo la complejidad en cada una de ellas para ir de lo macro a lo micro, pudiendo así establecer patrones de menor escala y localidades en la imagen que ayuda a distinguir de que se trata el objeto visualizado.

Cada unidad neuronal está conectada a las neuronas de la capa siguiente y ellas pueden aumentar o inhibir el estado de las neuronas en la capa siguiente. Estos sistemas por lo mismo pueden aprender solos, solo se debe suministrar un número adecuado de ejemplos para el entrenamiento.

Cada activación de la neurona en la capa siguiente depende de los pesos $w$ y el sesgo o \textit{bias} $b$. Los pesos multiplican a las entradas en cada conexión, y el bias es el límite, de donde se establece si la suma ponderada de las entradas con los pesos es mayor o menor que el bias, entonces la neurona se activa.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/SLP.png}

\caption[Esquema básico de single layer perceptron]{Esquema básico de single layer perceptron\\

{\scriptsize (Fuente: \cite{slp})}}

**\label{fig:slp}**

\end{figure}

La \autoref{fig:slp} muestra como cada entrada es multiplicada por su respectivo peso, y la suma ponderada se suma con el bias, para luego utilizar la función de activación y obtener la salida , la cual describe que tanto aporta esta neurona, la cual será el nuevo input para la siguiente capa. La neurona perceptron queda descrita como:

\begin{equation}

output = \left\{ \begin{array}{lcc}

0 & si & w \cdot x + b \leq 0 \\

\\ 1 & si & w \cdot x + b > 0 \\

\end{array} \right.

\end{equation}

En donde $ w\cdot x = \sum\_{j} w\_{j} x\_{j} $ con $w$ y $x$ son vectores en donde sus componentes son los pesos y las entradas respectivamente, y el número de neuronas en la capa corresponde a $j$. A pesar de que este modelo sirve para problemas simples, no funciona de buena manera en problemas altamente no lineales.

La neurona más utilizada es la denominada neurona sigmoid. Estas neuronas son similares a las neuronas perceptron(primeras neuronas inventadas), pero pequeños cambios en sus pesos y sesgos, provocan pequeños cambios en las salidas, lo cual las hace mucho más útiles y diversifican muy bien la información a través de la red. La función de activación de este tipo de neuronas corresponde a la función sigmoid, y ayuda a resolver problemas estrictamente no lineales. Luego el output $y\_{k}$ viene dado por:

\begin{equation} \sigma( w \cdot x + b) = \frac{1}{1 + exp(- \sum\_{j} w\_{j}x\_{j} - b)} \end{equation}

Luego el procedimiento por el cual aprende la red corresponde a un algoritmo denominado \textit{backpropagation} el cual puede computar los pesos y bias adecuados para la red, con el objetivo de entrenarla y definir los mejores hiperparámetros para posteriormente clasificar de manera correcta nuevos ejemplos. El algoritmo de backpropagation consiste en los siguientes pasos:

\begin{enumerate}

\item \textbf{Input:} Iniciar la correspondiente activación de la capa de entrada

\item \textbf{Feedforward:} Computar las salidas de cada neurona de las capas ocultas. Finalmente computar la salida de la capa de salida.

\item \textbf{Output error:} Computar los errores de la capa final o capa de salida

\item \textbf{Backpropagation:} Propagar el error de la capa de salida a la capa anterior oculta. Repetir para todas las capas hasta llegar a la capa de entrada.

\item \textbf{Output:} Calcular el gradiente de la función de costo, para luego actualizar los pesos y bias.

\end{enumerate}

Para calcular el gradiente se utiliza gradiente descendente, y entonces, cada iteración consiste en atravesar la red hacia adelante, computar el error y volver para propagar el error y computar los ajustes y actualizaciones a los hiperparámetros. Este algoritmo ha logrado un gran avance en las redes neuronales artificiales permitiendo entrenarlas de manera mucho más rápida, logrando grandes resultados.

Las redes neuronales obtienen buenos resultados en gran parte de los problemas, pero para problemas demasiado complejos el concepto de multilayer perceptron, es decir, el modelo estándar de redes neuronales no es suficiente. Para ello, ha surgido el concepto de \textit{deep learning} o aprendizaje profundo. Estas redes son similares a las redes normales, pero poseen más de una capa escondida y además se han desarrollado otros algoritmos para resolverlas eficientemente.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/deep.png}

\caption[Redes neuronales profundas]{Red neuronal profunda con múltiples capaz escondidas\\

{\scriptsize (Fuente: \cite{slp})}}

**\label{fig:slp}**

\end{figure}

Para resolver este tipo de redes profundas existen muchos acercamientos, y cada día nacen nuevas formas de resolución. Las formulaciones matemáticas son muy extensas, pero en términos generales los algoritmos de backpropagation y gradiente descendente son las bases fundamentales de resolución, a pesar de que necesitan modificaciones para que la red no se quede atascada en ciertas capas, cosa que habitualmente ocurre en redes profundas.

**\section{Descripción del \textit{framework} de posicionamiento}**

Para la elaboración del sistema de posicionamiento, se utiliza la técnica de Fingerprint discutida en el estado del arte, la cual, mediante la utilización de un mapa de señales, también denominado \textit{radiomap}, puede inferir la posición de un usuario utilizando algún algoritmo de localización. Como el objetivo de este trabajo es determinar los mejores algoritmos de máquinas de aprendizaje para posicionamiento indoor utilizando Bluetooth Low Energy, es necesario establecer un marco de trabajo mediante el cual se pueda llevar a cabo esta tarea.

Lo primero a tener en consideración, es que se deben utilizar dispositivos Bluetooth Low Energy, lo cuales realizan la función de access point(AP) y que serán los responsables de emitir la señal RSSI. Luego, el procedimiento se divide en las dos clásicas etapas de Fingerprint, es decir, fase \textit{offline} y fase \textit{online}

**\subsection{Fase Offline}**

Para la generación del radiomap, se debe crear un tipo de aplicación que sea capaz de recolectar los vectores RSSI en diversos puntos dentro del lugar de experimentación. Esta aplicación debe ser simple y permitir la adición de nuevos puntos Fingerprint. Por lo tanto, esta es una tarea muy importante, ya que a partir de estos datos se implementarán los algoritmos de máquinas de aprendizaje. El periodo y frecuencia de los datos se debe determinar experimentalmente. Para ello, cada medición a colectar representa un punto en el espacio $2-dimensional$, es decir, un punto dentro del plano. Para generar la grilla, es necesario tener la posición exacta, que corresponde a la etiqueta de cada punto mapeado. Entonces, se formará una grilla de múltiples puntos con sus respectivos fingerprints leídos. Cabe destacar que los puntos de referencia en donde se toman los datos no necesariamente deben estar equiespaciados, pero de esta manera es mucho más simple formar la grilla, ya que cada punto de medición puede corresponder al centro de un cuadrado de determinadas dimensiones. La \autoref{fig:fingerprints} muestra la grilla a desarrollar, con un punto de referencia y su respectivo vector RSSI expresado en dBm.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/fingerprints.jpg}

\caption[Ejemplo grilla Fingerprint]{Ejemplo de grilla utilizada, con sus puntos de referencia y los Fingerprints leídos, que corresponden a vectores de señales RSSI\\

{\scriptsize (Fuente: Elaboración propia)}}

**\label{fig:fingerprints}**

\end{figure}

Con los datos registrados, se debe crear la base de datos que almacenara estos Fingerprints, ya que desde ahí es posible analizar los datos y mantener su persistencia. Posteriormente, con estos datos se crea el radiomap respectivo, es decir, asociar un vector de señales RSSI, en donde cada componente representa la intensidad recibida proveniente de un access point, a cada posición en donde se colectaron los datos. El número de fingerprints depende del número de posiciones en donde se colectan los datos, y también de cuantos ejemplos se obtienen en cada una de estas posiciones. La tabla ejemplifica la estructura del radiomap a construir:

\begin{table}[ht!]

\centering

\caption{Estructura general del radiomap a construir}

**\label{my-label}**

\begin{tabular}{|c|c|c|c|c|}

\hline

Posicion & AP 1 & AP 2 & ... & AP N \\ \hline

(3,3) & -65 & -70 & ... & -95 \\ \hline

(6,6) & -80 & -50 & ... & -76 \\ \hline

\end{tabular}

\end{table}

Cabe destacar que los algoritmos de máquinas de aprendizaje a pesar que pueden resolver para problemas multivariados, es decir, predecir para dos variables, en este caso $(x,y)$ como un punto; es mucho más sencillo separar esto en dos problemas, vale decir, un algoritmo de máquina de aprendizaje para $x$ y otro para $y$. Otra alternativa seria asociar una clase a cada punto, es decir, numerar estos puntos de la grilla, pero el problema con esto es que se torna mucho más complejo de aprender, debido a que se necesitarían demasiados datos para verdaderamente lograr un aprendizaje de cada una de estas clases, provocando un aumento significativo en la complejidad del problema.

Teniendo en consideración los puntos anteriormente mencionados, el siguiente paso es entrenar los algoritmos de aprendizaje a ser comparados y utilizados en el posicionamiento. Antes del entrenamiento, es necesario de destacar que se utilizara un algoritmo de reducción de dimensional. Esto no ha sido mayormente explorado en la literatura, sin embargo, puede ser de mucha utilidad a la hora del entrenamiento y la fase \textit{online}. La principal razón de utilizar estas técnicas es que los puntos de referencia poseen una alta correlación, debido a que la onda decae según el cuadrado de la distancia, por lo que se presenta una correlación entre dos puntos adyacentes. Por otra parte, los métodos de extracción de características pueden ayudar a agilizar la fase de entrenamiento, ya que este proceso es lento. Además, al ser menos componentes, en la fase online, las técnicas tardaran mucho menos tiempo en determinar la posición en tiempo real, lo cual es sumamente efectivo en técnicas como KNN.

Existen dos métodos muy conocidos mediante los cuales se puede reducir la dimensionalidad, estos son \textit{Linear discriminant analysis}(\textbf{LDA}) y \textit{principal component analysis}(\textbf{PCA}). Por un lado, LDA es una técnica habitualmente utilizado en los campos de estadísticas, reconocimiento de patrones y máquinas de aprendizaje. El objetivo de LDA es encontrar una combinación lineal de los \textit{features} o características del dataset, las cuales separan dos o más clases. La combinación lineal resultante es habitualmente utilizada como clasificador o más popularmente para reducir la dimensionalidad del dataset. LDA es similar a PCA, ya que ambos buscan combinaciones lineales que explican de mejor manera los datos, sin embargo, la manera en que los realizan es diferente, ya que LDA explícitamente intenta modelar la diferencia entre las clases de datos, por lo que necesita de las etiquetas de cada clase, lo cual lo torna un método supervisado. Por otro lado, PCA no toma en cuenta la diferencia entre las clases, por lo que es un método no supervisado. Además, LDA funciona bien en el caso de que las variables o atributos del dataset son independientes, y predicen la variable categórica o etiqueta de cada clase.

Como se mencionó anteriormente, LDA maximiza la separación entre clases, es decir, la varianza entre clases o interclases. PCA por su parte, busca las componentes de la combinación lineal, las cuales maximizan la varianza en los datos, esto quiere decir, la varianza de las variables o varianza intraclases. LDA hace presunciones sobre los datos que lo vuelven más complejo de implementar, por ejemplo, las clases deben estar normalmente distribuidas, y la covarianza de las clases debe ser igual. Por todo lo anterior, y como es necesario reducir la correlación entre los puntos adyacentes, se decide utilizar PCA como técnica para reducir el espacio de dimensionalidad y para encontrar un espacio no correlacionado de variables. Esto es necesario, debido a que al estar tan correlacionado los puntos de referencia en la grilla, puede existir información o \textit{features} escondidos, lo cual no aumentara la \textit{accuracy} de las técnicas de machine learning, pero si mejora los tiempos de entrenamiento y en la fase online, lo cual es muy relevante en un sistema de posicionamiento en tiempo real. La correlación se debe a que como es sabido, las ondas se propagan de la siguiente forma:

\begin{equation}

I \propto \frac{1}{r^{2}}

\end{equation}

En donde $I$ representa la intensidad y $r$ es la distancia de propagación desde el punto de emisión. Esta fórmula define como decae la intensidad de la señal a medida que esta se transmite en el medio según el inverso del cuadrado de la distancia. Con lo anterior, y considerando que los Beacons actúan como antenas omnidireccionales, si el RSSI de dos Beacons se mide en un punto, luego se traslada a otro punto adyacente, y se mide nuevamente, al ser la intensidad proporcional a la distancia, ambos Beacons y sus lecturas mantienen una correlación lineal, ya sea positiva o negativa, ya que ambos aumentan o disminuyen en un mismo valor según la distancia obtenida, siempre y cuando esta sea pequeña o ambas señales se propaguen en la misma dirección espacial en un vecindario determinado. Esto se conoce tradicionalmente como correlación espacial de las señales.

Como la técnica elegida es PCA, a continuación, se procede a describir como funcionara específicamente para el problema de Fingerprint. PCA, busca la proyección sobre la cual los datos queden mejor representados en términos de mínimos cuadrados. Esta convierte un conjunto de variables posiblemente correlacionadas en un conjunto de variables sin correlación lineal, las cuales se denominan componentes principales. PCA construye una transformación lineal que escoge un nuevo sistema de coordenadas para el conjunto original de los datos, escogiendo la varianza mayor de los datos como primera componente en el nuevo sistema de referencia, la segunda varianza mas grande como segunda componente y así sucesivamente. Para ello se requiere la matriz de covarianzas, mediante la cual es posible encontrar los vectores propios de la misma, que funcionan como base para las nuevas coordenadas a través de la transformación lineal y así reducir la dimensionalidad.

PCA resuelve el problema de la alta dimensionalidad del radiomap construido, combinando los \textit{features} mediante una transformación lineal en un espacio no correlacionado, es decir, un espacio ortogonal de vectores (vectores propios), utilizando la matriz de covarianza de los datos de entrenamiento de tamaño $ M \, x \, M$ . Luego, este radiomap de señales RSSI es proyectado en el espacio no correlacionado en la dirección de la varianza más alta. La selección respectiva de componentes principales se basa en las varianzas más grandes, es decir, según los valores propios más grandes (proyección de la transformación). Por lo anterior, los valores propios representan la información de las componentes principales.

El espacio característico es generado mediante un conjunto de $M$ lecturas RSSI por posición o punto de referencia, lo cual corresponde a un vector $x\_{i}$ de tamaño $ 1 \, x \, M$ como vector fila, donde $ M$ es menor a $ N$, y con $ N$ el número de ejemplos de entrenamiento.

Luego, el espacio característico posee una media:

\begin{equation}

\overline{x} = \sum\_{i=1}^{N} \frac{x\_{i}}{N}

\end{equation}

Por ende, la matriz de covarianzas puede ser descrita como:

\begin{equation} C\_{r} = \sum\_{i=1}^{N} (x\_{i} - \overline{x})^{T}(x\_{i} - \overline{x}) = X^{T}X

\end{equation}

Cabe destacar que la matriz de covarianzas es simétrica y de tamaño $M \, x \, M$, por lo cual posee $M$ valores propios.

Sean los valores propios $ \{ \lambda\_{1}, \lambda\_{2}, ..., \lambda\_{M} \} $ ordenados en orden descendiente, con sus correspondientes vectores propios normalizados $ \{ V\_{1}, ... , V\_{M} \} $ . Según la fórmula de valores y vectores propios para matrices debe cumplirse entonces:

\begin{equation}

C\_{r} V\_{i} = \lambda\_{i} V\_{i}

\end{equation}

\begin{equation}

\lambda\_{1} \geq \lambda\_{2} \geq ... \geq \lambda\_{M}

\end{equation}

Como se menciona anteriormente, los vectores propios $ \{ V\_{1}, ... , V\_{M} \} $ son no correlacionados y ortonormales, por lo que forman un espacio característico.

Con todo lo anterior, es posible proyectar el radiomap en el nuevo espacio característico. Obviamente, si se proyecta sobre todas las componentes no existe un cambio, ya que se presenta la misma información, por lo cual es necesario determinar los valores propios más relevantes y que aportan mayor información(varianza). Para la selección de las componentes principales se toma en cuenta entonces la información contextual y el error que cada componente ha aportado. No existe manera automática de determinar el número adecuado de componentes principales, sin embargo en la experimentación es discutida una forma de poder llevar a cabo esta tarea.

Luego, el nuevo radiomap no correlacionado $Z$ es calculado proyectando $X$ en el espacio característico reducido $W$, el cual representa una combinación lineal de los vectores propios seleccionados, asociados a los valores propios más relevantes. Finalmente, la matriz $Z$ del nuevo radiomap, con menor número de componentes está dada por:

\begin{equation} \label{eq2}

W = V \, \cdot \, X

\end{equation}

\begin{equation}

Z = X \, \cdot \, W

\end{equation}

Luego, los clasificadores de máquinas de aprendizaje son entrenados mediante la utilización del radiomap $Z$, el cual tiene componentes reducidas y no dependientes, con lo cual el entrenamiento es mucho más rápido y se elimina la mayor parte de la información redundante al extraer la información más relevante.

Las principales ventajas de utilizar PCA entonces, corresponde a \citep{7743586}:

\begin{enumerate}

\item PCA extrae la información importante del radiomap definido.

\item PCA reduce la matriz de datos multivariados sin perder mucha información, en donde los datos están descritos por muchas variables correlacionadas dependientes.

\item PCA reduce la complejidad mediante la disminución del número de componentes, logrando mejorar tiempos de entrenamiento y calculo online.

\end{enumerate}

El siguiente paso entonces corresponde a entrenar los modelos definidos, que se explican en la parte experimental, los cuales son técnicas de máquinas de aprendizaje muy conocidos y que han presentado buenos resultados a lo largo de muchos problemas. Posteriormente, se seleccionan los mejores algoritmos, es decir, que presenten el mejor desempeño y luego son implementados. Una parte importante a definir en la etapa offline es la manera en que los modelos de machine learning funcionaran en el dispositivo, ya que hay dos versiones posibles de implementación, estas son utilizando un servidor o sin utilizar servidor.

Ambas estrategias deben entrenar los algoritmos en una maquina dedicada, por el consumo de recursos que son necesarios, sin embargo, una vez que los modelos están entrenados, deben ser utilizados en el dispositivo móvil. Para ello se puede exponer un servicio REST o API en donde el dispositivo móvil envía una nueva lectura RSSI al servidor, posterior a esto el servidor computa y determina la posición y retorna este valor al dispositivo móvil. Esta alternativa es ideal en entornos donde siempre existe conexión a internet y redes de telefonía e internet móvil. Esta alternativa es idónea, ya que es el servidor quien procesa los resultados, haciendo el posicionamiento más expedito, además de utilizar menos recursos en el teléfono y por lo mismo menos batería, ya que solo realiza conexiones de red de poco peso (solo transmite un vector de enteros).

En el caso de este trabajo, como se pretende utilizar en lugares donde no existe internet como mineras o estacionamientos subterráneos, la alternativa es desarrollar el entrenamiento en el servidor, pero luego portar los modelos a un dispositivo móvil. Esto es posible, debido a que la mayoría de los modelos desarrollados presentan ciertos componentes que pueden ser posteriormente replicados en otras máquinas sin necesidad de entrenar o re entrenar el modelo.

Todos los pasos anteriores describen a grandes rasgos el proceso completo de la etapa offline, desde la recolección de datos hasta el entrenamiento e implementación de los modelos en los dispositivos móviles.

**\subsection{Fase Online}**

Para la fase online se reconocen dos etapas principales, la primera es colectar un vector de señales RSSI en la posición actual del usuario, es decir, el vector de intensidad de la señal en donde cada componente representa la intensidad recibida por un Beacon o Access Point Bluetooth. La segunda etapa es proveer este vector de entrada a los algoritmos de aprendizaje supervisado. Para realizar esta tarea se deben tener en cuenta las normalizaciones realizadas y aplicar correctamente la transformación PCA del espacio característico antes de suministrar los datos a los algoritmos, ya que de otra manera las dimensiones serán incompatibles.

Para realizar esto, se debe proyectar el vector RSSI en el espacio característico de la ecuación \ref{eq2}, es decir $W$. Los valores proyectados en esta etapa son comparados con los modelos entrenados buscando de esta manera el valor estimado más cercano según el nuevo radiomap. Una vez que los algoritmos de clasificación proveen el resultado de la posición física, entonces la misma aplicación de la fase offline, es utilizada para mostrar en un mapa de tiempo real la localización actual de usuario.

La fase Online es muy simple, ya que solo se deben evaluar los nuevos valores en los algoritmos, por lo que es claro que la parte más importante de todo el proceso de fingerprint es la recolección adecuada de datos y el correcto entrenamiento de los algoritmos de \textit{machine learning}. Esto es de suma importancia, ya que malos datos o malos parámetros de entrenamiento, eventualmente provocan problemas, es decir, reducir la precisión en la fase Online afectando severamente los resultados.

A continuación, la \autoref{fig:propuesta} describe el procedimiento completo a desarrollar en este trabajo.

\begin{figure}[ht!]

\centering

**\includegraphics**[width=.6\textwidth]{figures/propuesta\_memoria.png}

\caption[Framework desarrollado para posicionamiento indoor]{Framework desarrollado para resolver el problema de posicionamiento en interiores\\

{\scriptsize (Fuente: Elaboración propia)}}

**\label{fig:propuesta}**

\end{figure}

Como se observa en la \autoref{fig:propuesta}, los datos son normalizados previamente antes de ser utilizados. Además, la razón de la conexión entre la normalización y el entrenamiento de los clasificadores se debe a que se utilizaran los algoritmos de machine learning utilizando PCA y no utilizándolo, a modo de comparación en términos de tiempo y accuracy. Además, se ha omitido el ítem en donde los clasificadores ya entrenados son portados al dispositivo móvil. Finalmente, hay que notar que, en la fase online, el dispositivo móvil genera un nuevo vector de señales RSSI, luego se transforman los datos y finalmente se clasifican, lo que genera una posición estimada que se refleja en el dispositivo móvil. Este ciclo es constante, ya que la posición se actualiza continuamente según los parámetros definidos y frecuencia de actualización.