Motivation

Un même "fait urbain" ([Mangin and Panerai, 1999]) peut avoir plusieurs réalisations à différents niveaux et sous différentes formes.

Q : après avoir défini un référentiel global pour évaluer les réalisations ; peut-on définir une robustesse des évaluations par rapport à celui-ci ? Si possible en amont de la définition des indicateurs (robustesse structurelle) ?

Cadre

- Prise en compte robustesse statistiques par rapport aux données du cas, ainsi que de la fiabilité du nombre de dimensions prises en compte.
- Multi-Criteria Decision Analysis essentielle pour le développement durable [Wang et al., 2009] : pondération des critères pour une approche aggrégée. On se placera dans le cadre d'une aggrégation.
- Cadre: travaux statistiques récents [Varet, 2010] pour l'approximation d'intégrales appliquables à de nombreux domaines, permettant de combiner les deux approches précedentes.

Formulation

 $(S_i)_{1 \le i \le N}$ systèmes territoriaux disjoints (les "éco-quartiers") représentés par des jeux de données et des indicateurs intermédiaires :

$$S_i = (\mathbf{X}_i, \mathbf{Y}_i) \in \mathcal{X}_i \times \mathcal{Y}_i$$

Avec $\mathcal{X}_i = \prod_k \mathcal{X}_{i,k}$ et $\mathcal{X}_{i,k} = \mathbb{R}^{n_{i,k}^X p_{i,k}^X}$ (idem pour les \mathcal{Y}_i) et $I_X(i,k)$ (resp. $I_Y(i,k)$) fonction de désignation du type de variable (resp. de l'indicateur)

Definition

L'espace partiel caractéristique du fait urbain est $(\mathcal{X},\mathcal{Y}) \underset{def}{=} (\prod \tilde{\mathcal{X}}_c) \times (\prod \tilde{\mathcal{Y}}_c) = (\prod_{\mathcal{X}_{i,k} \in \mathcal{D}_{\mathcal{X}}} \mathbb{R}^{p_{i,k}^{X}}) \times (\prod_{\mathcal{Y}_{i,k} \in \mathcal{D}_{\mathcal{Y}}} \mathbb{R}^{p_{i,k}^{Y}}),$ avec $\mathcal{D}_{\mathcal{X}} = \{\mathcal{X}_{i,k} | I(i,k) \text{ distincts} \}$ (idem pour les \mathcal{Y}_i)

Fonctions d'évaluation

On note dans la suite $\mathbf{X}_{i,c}$ les données projetées par injection canonique dans l'espace correspondant au type de données, bien définies pour tout i et tout c.

Definition

Soit H_c un espace de fonctions sur $(\tilde{\mathcal{X}}_c, \tilde{\mathcal{Y}}_c)$ à valeur dans \mathbb{R} tel que pour tout $h \in H_c$:

- o h est "suffisamment régulière"
- o $q=\int_{(ilde{\mathcal{X}}_{m{c}}, ilde{\mathcal{Y}}_{m{c}})}h$ est une fonction de qualification du fait urbain

Example

Pour une moyenne des lignes de $\mathbf{X}_{i,c}$, on aura $h(x) = x \cdot f_{i,c}$ avec $f_{i,c}$ densité de la distribution.

Pour un taux suivant une certaine condition, on aura $f_{i,c}\chi_{condition}$; etc

Pour les Y on aura en général un Dirac (pour les calculs aggrégés).

Pondération des critères

On donne des poids aux critères pour chaque réalisation : Pour i, c et $h_c \in H_c$ donnés, $w_{i,c}$ est une combinaison (suivant [Wang et al., 2009]) de :

- poids objectif : importance locale du critère $w_{i,c}^L = \frac{\hat{q}_{i,c}}{\sum_c \hat{q}_{i,c}}$ où $\hat{q}_{i,c}$ est un estimateur de q_c pour les données $\mathbf{X}_{i,c}$
- poids subjectif : différentes méthodes (notations, ordre d'importance etc) revues dans [Wang et al., 2009] pour donner un poids subjectif normalisé (à voir lesquelles)

Application des méthodes d'approximation d'intégrales

$\mathsf{Theorem}$

[Varet, 2010]

Avec $\mathbf{X}_{i,c} = (\vec{X}_{i,c,l})_{1 \leq l \leq n_{i,c}}$, $D_{i,c} = Discp_{\tilde{X}_{c},\infty}(\mathbf{X}_{i,c})$ la discrépance du nuage de points ([Niederreiter, 1972]) et $h \in H_c$, on a la majoration de l'erreur sur l'intégrale

$$\left\| \int h_{c} - \frac{1}{n_{i,c}} \sum_{l} h_{c}(\vec{X}_{i,c,l}) \right\| \leq K \cdot |||h_{c}||| \cdot D_{i,c}$$

On a alors directement

$$\left\| \int \sum_{i} w_{i,c} h_{c} - \frac{1}{n_{i,c}} \sum_{l} w_{i,c} h_{c}(\vec{X}_{i,c,l}) \right\| \leq K \sum_{c} |||h_{c}||| \cdot D_{i,c}$$

Application des méthodes d'approximation d'intégrales

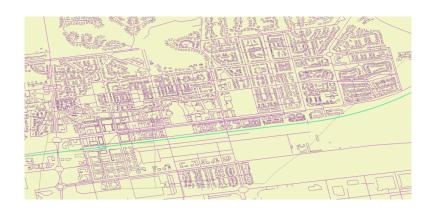
Definition

En supposant les espaces d'indicateurs normés, on définit alors un ratio de robustesse pour comparer deux évaluations de deux réalisations du fait urbain

$$R_{i,i'} = \frac{\sum_{c} w_{i,c} \cdot D_{i,c}}{\sum_{c} w_{i',c} \cdot D_{i',c}}$$

En définissant une relation d'ordre sur les réalisations par rapport à la position du ratio à 1, on définit un ordre complet sur les évaluations.

Données : collecte difficile



Données: uniformisation difficile

Indicateurs associés	Type	Données	Dimensions	Remarques	fichier	Normalization method	Normalized value Descartes	Normalized value Bussy
	Domées (X) ou ndasteur (Y)		MINIMALE pour cet			0,22701		
Part modale des TC dans les déplacements	+	EGT	dim(EGT)		egt	Cost of CO2 gain per trip : 47€,1^1 * 0.000161 t.km^1 * 30 km (<trip length="">)</trip>	0,0340515	0,049942
Part modale des modes doux dans les déplacements	Υ	- [Sortie d'un modèle 4 étapes] idem :: EGT	dim(EGT)		egt	dem	0,0771834	0,052212
temps à la gare de mode lourd la plus proche	×	Positions gares		same for both – and osm data too heavy				
bassin d'emplois desservi à moins de 30 min en TC	х	Reseau TC élargi, positions barycentres bassin emploi	4 + 1 (TC) + 2 + 1 (nbre emplois) (bassins emplois)	same for both :: no importance				
longueur de voirie en site propre dans le quartier par habitant	×	Reseau viaire : segments	4 (position) + 1 attributs	Simplified geometry – tolerance 0.0001	roadsnature	transport en TC plutot que voiture ? / trip		3,63216E-0
nombre de stationnement à vélo sur voirie par habitant	x	Stationnements		NON DISPO				
surface de stationnement à vélo dans les gares	×	Stationnements		NON DISPO				
ratio largeur de voirie pour les VP/ piétons et vélo	×	Reseau viaire	4+2	Simplified geometry	roadswidth	Idem (%/total road length)	×	0.002043
rapport prix stationnement VP durable/VP thermique	·							
Nombre de place de parking mutualisé/pop	x	Stationnements						
proportion de barnes électriques	4							
pourcentage de logements disposant d'une place de parking privée	×	Logements	1 (attribut)		buildingsparking	Gain en incitation à ne pas	0,181608	7
nombre de place en voirie/total						Ever de voluse 7		
vitesse moyenne en zone résidentielle	×	Réseau viaire, attributs (vitesse,isres?)	4+2	Simplified geometry	roadsspeed			
chartes	Y							
nombre de place par employé								
rapport coût TC et coût voiture intégrale aur l'année								
prix payé par déplacement rapporté au revenu mensuel								
fréquence des départs				Same				
proportion de logements à moins de 500 m d'un réseau de TC		Positions logements		(TC : mêmes données) -	buildingspositions	gain en cout carbone de la part,	0.0272412	0.01362
coût CO2 moyen par tonne consommé dans le quartier				harvernes huidings		modele induste ?		
proportion de logements destinés aux personnes travaillant dans la ville		attribut logement			buildingsmotive	idem (vers modes doux)	и	и
nombre de logement par hectare		Positions logements			buildingspositions			
densité movenne de services		position services ?		Tentative extraction OSM?				
DAH : (population+emploi)/surface urbanisée				- world need more data				
coefficient d'occupation des sols								
proportion de voitures non thermiques								
TM : nombre de voiture par ménage		Population (Iris socio-eco?)		extrapolation with synthetic	structpop	1-x = proportion gain	0,022701	×
proportion de déplacements multimodaux				000 /				
taux moyen d'utilisation des places de parkings								
pourcentage de véhicules garés dans un parking mutualisé								
proportion de la population membre d'un club de covoiturage		Population (Iris socio-eco?)		Struct-pop :: exprapolation through conditionnal probabilities	structpop		-	*
proportion de la population membre d'un club d'autopartage		Population (Iris socio-eco?)		dem	structoop		×	z .

Implémentation

- Traitement des données GIS et export en format standard : QGIS et NL
- Inférence des données manquantes selon distribution statistiques raisonnables. Normalisation des données : gain monétaire de l'emission de CO₂ par proportion de report modal traduite par l'indicateur.
- Implémentation des calculs statistiques sous R : calcul de la discrépance déjà implémenté [Bundschuh and Zhu, 1993] : package DiceDesign.

Résultats

• Ratio de robustesse avec tous les indicateurs : $R_{D,B} = 0.87$

Test de différentes combinaisons : comportement anarchique.
Trop peu d'indicateurs ? Intersection trop petite ? (3 indicateurs).

 Scénarisation via selections d'indicateurs ? necessite plus de données et d'indicateurs.

References I



Bundschuh, P. and Zhu, Y. (1993).

A method for exact calculation of the discrepancy of low-dimensional finite point sets i.

In Abhandlungen aus dem Mathematischen Seminar der Universität Hamburg, volume 63, pages 115–133. Springer.



Mangin, D. and Panerai, P. (1999).

Projet urbain.

Parenthèses.



Niederreiter, H. (1972).

Discrepancy and convex programming.

Annali di matematica pura ed applicata, 93(1):89-97.

References II



Varet, S. (2010).

Développement de méthodes statistiques pour la prédiction d'un gabarit de signature infrarouge.

PhD thesis, Université Paul Sabatier-Toulouse III.



Wang, J.-J., Jing, Y.-Y., Zhang, C.-F., and Zhao, J.-H. (2009).

Review on multi-criteria decision analysis aid in sustainable energy decision-making.

Renewable and Sustainable Energy Reviews, 13(9):2263-2278.