IF U Drive©

Votre assistant de conduite PLD-SMART, H4224

Présentation de l'équipe

- François Chaubeau
- Lola Cremer
- Pierre Dujardin
- Gary Fougerolle
- Pierre Sibut-Bourde

Objectifs de l'application

- Être un assistant de conduite
- Principalement destinée aux jeunes conducteurs mais pas uniquement
- Fournir un ensemble d'aides à la conduite, construit autour d'un GPS
- Réduire le nombre d'accidents sur les routes

Outils utilisés

- AndroidStudio, Kotlin, Gradle
- OpenStreetMap, OSMDroid, Graphhopper, Nominatim
- Knime
- Synthèse vocale Android











Vidéo de présentation de l'application



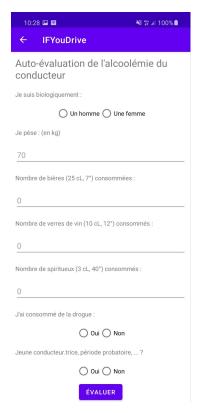
Fonctionnalités principales de l'application

- Auto-test de l'alcoolémie
- Test de réactivité
- GPS fonctionnel
 - Recherche d'un itinéraire par nom
 - Commandes vocales et distance à la prochaine étape
 - Vitesse, temps d'arrivée estimé
 - Recalcul d'itinéraire en cas de déviation
- Adaptation au comportement
 - Zones de danger annoncées
 - Dépassements de vitesse signalés

Auto-test de l'alcoolémie et de la drogue

Point d'entrée du programme

- Sexe biologique \rightarrow \circlearrowleft : coef. diffusion = 0.7; \bigcirc : coef. diffusion = 0.6
- Masse (kg)
- 3 types d'alcool :
 - Bière: 25 cL, 7%
 - Vin: 10 cL, 12%
 - Spiritueux : 3 cL, 40%
- ⇒ Calcul de l'alcoolémie estimée : totalVolume * 0.8 / (cDiff * masse)
 - Consommation de drogue ou non : booléen



Page de résultats de l'autoévaluation

- Affichage estimation, message personnalisé

Choix utilisateur:

- → Test de réactivité pour le confort
- → Entrée dans la phase de guidage
- → Descriptif de la navigation
- → Liens vers informations (site gouvernemental)



Test de réactivité

- Déroulement :
 - L'utilisateur appuie sur le bouton
 - L'application notifie que le test a démarré
 - Au bout d'un temps t aléatoire (t∈[2s,8s]) l'écran devient rouge
 - L'utilisateur doit appuyer sur l'écran le plus vite possible
- En fonction du temps de réponse, on affiche un message personnalisé.



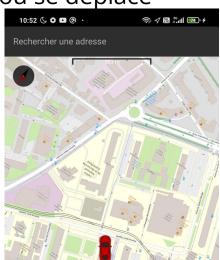
Guidage : carte

- Utilisation d'OpenStreetMap via OSMDroid
- Gestion des permissions utilisateurs
- Accès à la localisation fine (!= coarse) pour le GPS
- Positionnement d'un marqueur sur la position actuelle



Fonctionnalités de guidage

- Rotation automatique de la carte selon la direction pointée par le téléphone
- Boussole indiquant le Nord géographique
- Adaptation de l'icône selon si l'utilisateur est à l'arrêt ou se déplace
- Possibilité de zoomer/dézoomer & scroller la carte
- Bouton de recentrage
- Mode vélo (clic sur la boussole)



GPS

- Champ de recherche d'une certaine adresse
- Utilisation de Nominatim (Adresse →[latitude,longitude])
- Graphopper → plus court chemin



Pendant le trajet...

- Commandes vocales (synthèse automatique de voix permise par Android)
- Indication de la distance à la prochaine action utilisateur et icône spécifique pour cette action
- Indication de l'heure estimée d'arrivée, mise à jour à chaque étape
- Si l'utilisateur s'éloigne de la route (~30m), recalcul automatique de trajet
- Option main libre pour le passager (pas besoin de regarder l'application)
- Possibilité d'interrompre le guidage

Calcul de la vitesse

- Récupération de la localisation toutes les secondes environ (le temps entre 2 points est néanmoins mesuré)
- Calcul de la distance entre ces deux points grâce à la formule de haversine
- Obtention de la vitesse instantanée en divisant la distance entre 2 points par le temps entre 2 mesures
- Calcul de la vitesse fait avec une moyenne mobile sur 5 points pour augmenter la précision

Détection de dépassement de vitesse

- On connaît la position courante
- On peut récupérer les informations sur le segment de route le plus proche grâce à l'API overpass (qui est liée à OSM)
- On obtient ainsi des données XML avec les informations sur le segment de route le plus proche
- On récupère la vitesse max de ce segment en parsant le XML
- Valeur par défaut si aucune limitation trouvée à proximité : 80 km/h
- Si vitesse observée > vitesse max, on affiche la vitesse en rouge et un son d'alerte est émis

Détection des zones dangereuses

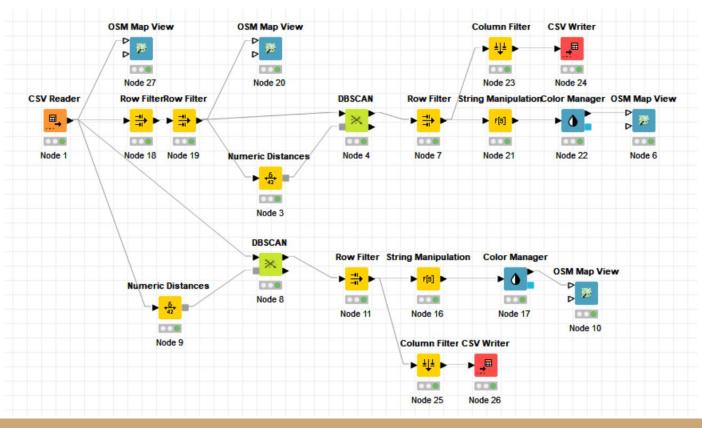
- Récupération des données
- Pré-traitement des données
- Traitement des données par clustering de densité (DBSCAN)
- Définition des zones dangereuses



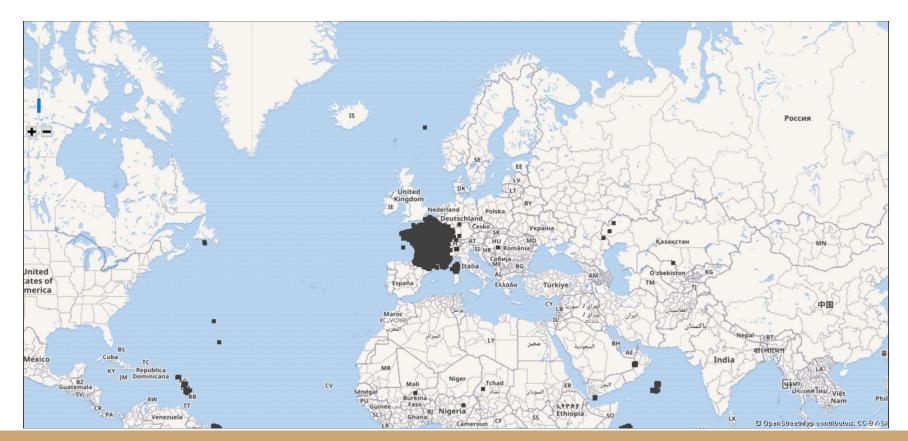
Récupération des données et prétraitement

- Site gouvernemental : données d'accidents sur plusieurs années
- Format CSV
- Beaucoup d'informations dont certaines ne nous intéressent pas particulièrement
- Agrégation de plusieurs années (2017-2018-2019)
- Suppression automatique des colonnes inutiles → conserver (latitude, longitude)

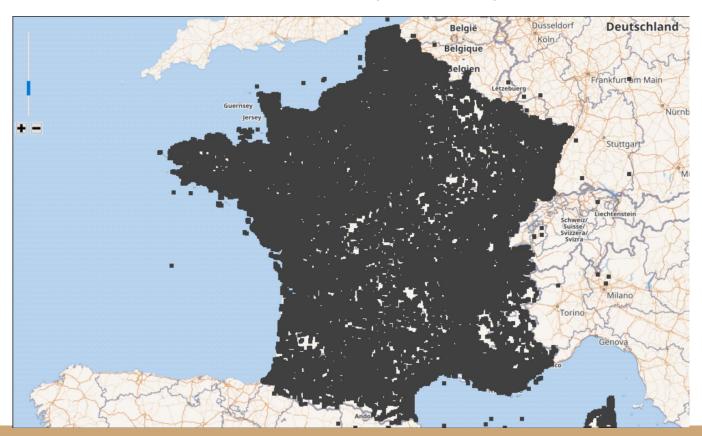
Workflow Knime (data mining)



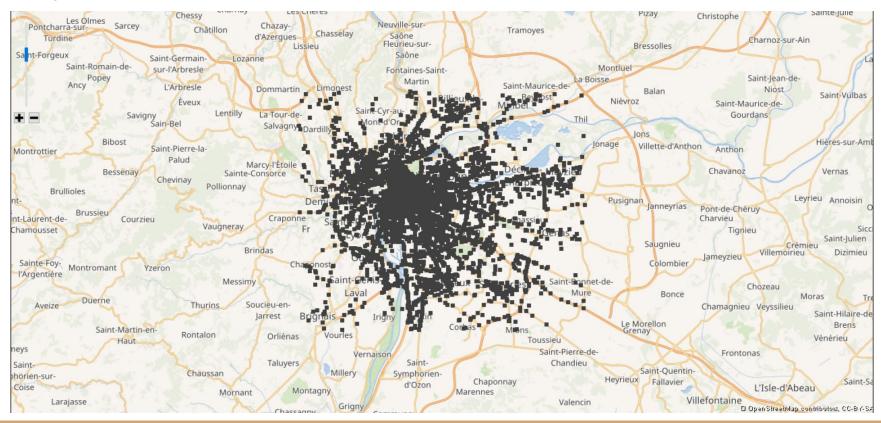
Visualisation des données



Visualisation des données (France)



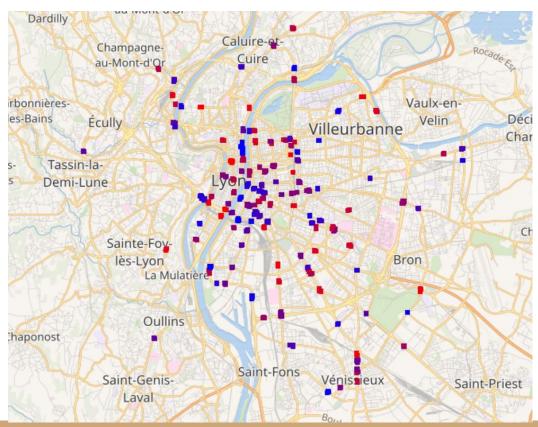
Définition d'une zone locale



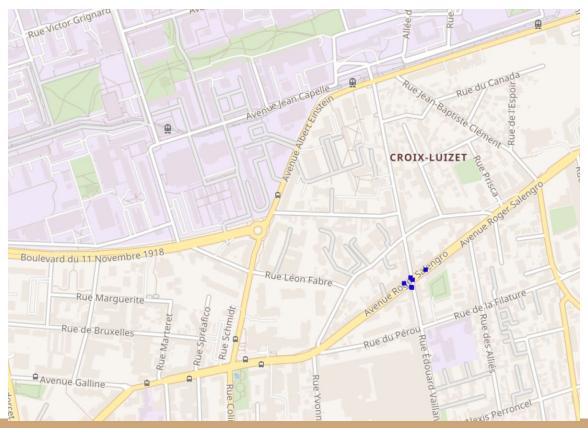
Clustering par densité (DBSCAN, local)

 $\varepsilon = 0.0005$

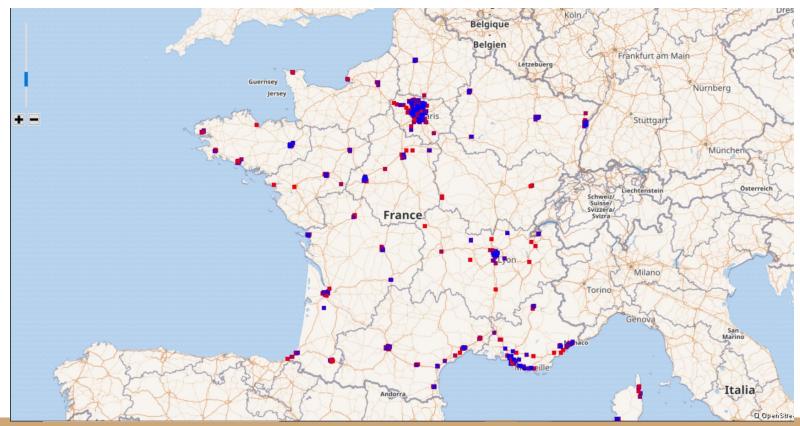
N = 5



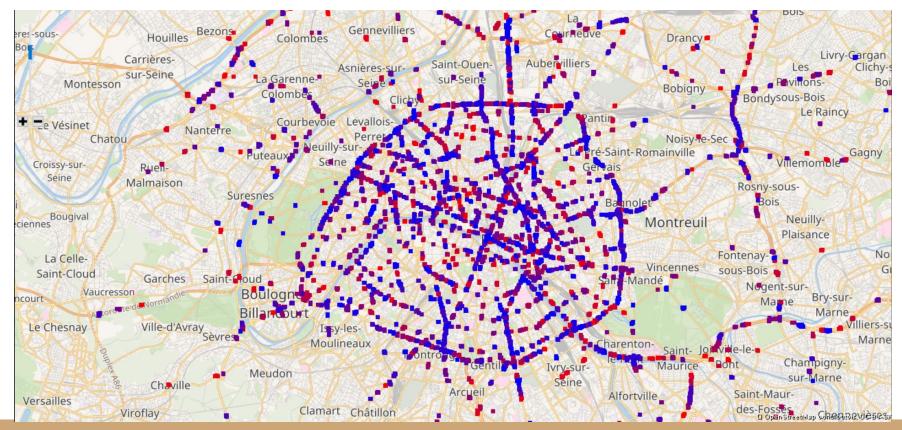
Exemple de cluster (Salengro & Vaillant)



Quel passage à l'échelle ? (1)



Quel passage à l'échelle ? (2)



Intégration des données

- Définition d'un quadrillage de booléens représentant chacun une tuile 50m*50m
- $(lat, long) \in (i, j)$
- Lecture du CSV DBSCAN : si présence dans une tuile, alors la case passe en zone de danger (true)

Fonctionnement dans l'application

- Localisation donne (latitude, longitude), on connaît donc la tuile courante
- Trois niveaux d'alerte :
 - 1. Pas de danger
 - 2. En approche d'une zone de danger (tuiles adjacentes)
 - 3. Dans une zone de danger (tuile actuelle)
- Trois alertes :
 - "Vous approchez d'une zone de danger"
 - "Vous entrez dans une zone de danger"
 - "Vous sortez d'une zone de danger"

Limites de l'application

- Utilisation très citadine de l'application
- Pas de passage à l'échelle très facile pour les données d'accident, la grille est concentrée sur Lyon
- Les fonctionnalités de type "GPS classique" (guidage, calcul de vitesse, localisation) ne sont pas aussi précises, rapides et ergonomiques que sur des applications comme Google Maps ou Waze
- Application gourmande en ressources au niveau du téléphone
- Tests en situation réelle assez limités

Perspectives de développement futur (fonctionnalités)

- Rapport de guidage (nombre de dépassements, nombre de zones de danger croisées)
- Possibilité d'adapter le trajet aux zones de danger
- Passage à l'échelle sur toute la France
- Raffinement des données de zones de danger
- Alertes à l'approche d'une priorité à droite
- Rendre la fonction GPS plus complète et ergonomique (autocomplétion, possibilité d'ajouter des étapes, etc).

Perspectives de développement futur (améliorations)

- Traitement plus fin des données de localisation afin d'avoir une vitesse plus précise
- Mise en place d'un serveur pour gérer certains calculs afin de réduire l'utilisation des ressources du téléphone par l'application
- Utilisation d'une base de données à la place du fichier CSV pour les accidents (et pour sauvegarder des préférences utilisateurs)
- Optimisation du code, notamment en améliorant parallélisme

Gestion de projet

- Équipe de 5 : horizontalité (pas de chef de projet)
- Travail par fonctionnalité (incrémental, 1 branche = 1 fonctionnalité = 1-2 personnes = 1 test)
- Montée en compétences :
 - Découverte de Kotlin
 - Découverte du développement Android
 - Utilisation de diverses API pour le projet
 - Algorithmique (représentation des zones de danger)
 - Programmation asynchrone/parallèle

Conclusion

Merci de votre écoute.

Questions, remarques, critiques?