Documento de Alcance y Gu a T cnica - Proyecto de Telemetr a F1 23

1. Resumen del Proyecto

Objetivo:

Desarrollar un sistema de an lisis de datos en tiempo real a partir de la telemetr a del videojuego F1

23, con el fin de extraer m tricas clave de rendimiento, detectar patrones durante las sesiones y

generar visualizaciones interactivas que ayuden al usuario a mejorar su rendimiento en pista.

Fuente de datos:

Sistema de telemetr a UDP en tiempo real de F1 23, activado desde el juego.

Resultado esperado:

Un dashboard interactivo con mapas en tiempo real, m tricas clave por sesi n y visualizaciones

comparativas entre vueltas y sesiones. Adem s, un backend robusto que procese, almacene y

permita consultar estos datos para an lisis futuros.

2. Fuente de Datos

Origen: UDP streaming desde el juego F1 23.

Formato: Binario estructurado seg n las especificaciones del juego (structs en C).

Frecuencia de actualizaci n: Variable seg n el paquete (desde 2 veces por segundo hasta 60Hz).

Estructura conocida: S.

Campos esperados: m\_packetId, m\_sessionTime, m\_lapDistance, m\_speed, clave

m currentLapTimeInMS, m worldPositionX/Y/Z, m throttle, m brake, m steer.

### 3. Entorno y Herramientas

Lenguajes: Python, PySpark

Infraestructura: Redis, Kafka, PostgreSQL, Docker

Orquestaci n: Prefect (opcional)

Visualizaci n: Streamlit, Plotly, Matplotlib

## 4. Procesamiento y Transformaci n

Validaci n de datos: Validar ID de paquete, longitud y consistencia de ndices.

Limpieza de datos: Eliminaci n de duplicados, relleno de valores perdidos.

Enriquecimiento: C Iculo de velocidades, diferencias entre pilotos y sesiones.

Filtrado y agregaci n: Por tipo de paquete, coche o sesi n.

Tiempos de ventana: Por vuelta y por segundos.

Almacenamiento final: PostgreSQL (persistente), Redis (en vivo), Kafka (eventos).

#### 5. Consultas y M tricas Relevantes

M trica 1: Tiempo medio por vuelta

M trica 2: Velocidad m xima por sector

M trica 3: N mero de eventos por sesi n

M trica 4: G-Force lateral y longitudinal por curva

M trica 5: Curva con mayor p rdida de tiempo por vuelta (comparaci n de sectores)

M trica 6: An lisis de frenada (posici n donde frena m s tarde/mejor)

M trica 7: Aprovechamiento de DRS (por vuelta, por sector)

M trica 8: Consistencia entre vueltas (desviaci n est ndar)

M trica 9: Trazada promedio (media de coordenadas por sector)

M trica 10: Comparaci n directa de entradas (frenos, volante, acelerador) entre PB y vuelta actual

## 6. Visualizaciones Esperadas

- Mapa del circuito: Posici n del coche en tiempo real (x, y)
- Velocidad por vuelta: L nea temporal de velocidad promedio por vuelta
- Comparativa entre sesiones: Barras o I neas con mejoras de tiempos
- Heatmap de frenadas: Zonas con mayor presi n de freno
- Trazada ideal vs real: Comparaci n entre m Itiples vueltas en el trazado
- G-Force en curvas: Gr fico circular o de radar por curva

#### 7. Criterios de xito

- Se reciben y procesan correctamente todos los tipos de paquetes esperados.
- Las visualizaciones reflejan los datos en tiempo real sin retrasos perceptibles.
- El almacenamiento en PostgreSQL permite consultas hist ricas eficientes.
- Las m tricas son comprensibles y tiles para el usuario final.
- El sistema es estable durante sesiones largas (>30 min).

# 8. Pendientes o Riesgos

- Acceso a datos en tiempo real y estabilidad de red
- Parseo binario preciso con struct.unpack
- Posible p rdida de paquetes UDP (no garantizado)
- Falta de herramientas nativas para visualizar trazadas
- Detecci n exacta de inicio/fin de vuelta v lida