

Open Wifi Localizator

Rémy Detobel, Denis Hoornaert, Nathan Liccardo, Robin Petit
Université libre de Bruxelles, Département des sciences informatiques, Bruxelles

Résumé—blablabla...

Index Terms—Computer Society, IEEEtran, journal, L^AT_EX, paper, template.

1 INTRODUCTION

2 MODÉLISATION

2.1 Graphe

2.2 Recherche du plus court chemin

2.2.1 A*

2.2.2 Dijkstra

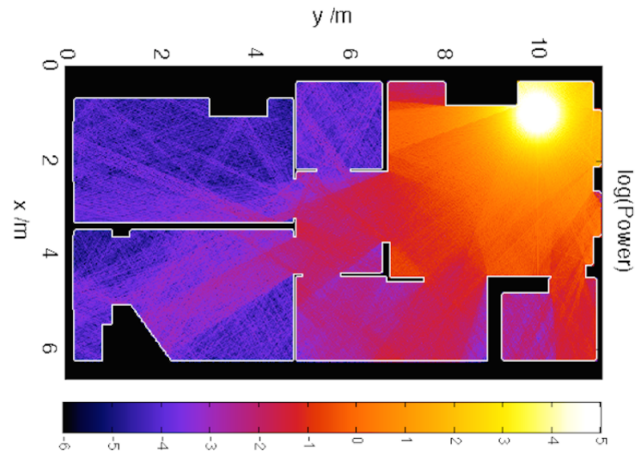
3 LOCALISATION

3.1 Introduction aux Wifi

3.2 Problème rencontré par l'utilisation des Wifi

Ce qui distingue la localisation via *Wifi* des autres types de localisation est le caractère imprévisible de la propagation des ondes. En effet, bien que la propagation dans un espace ouvert suit une fonction donnée, la propagation des ondes au sein d'un bâtiment est plus complexe à cause de la réflexion de l'atténuation des ondes survenant au contact des murs. De plus, l'environnement n'est pas la seule source d'altération du signal. En effet, un signal peut subir une détérioration de sa qualité de l'ordre de $-3.5dBm$ si une personne se trouve entre l'émetteur et le récepteur [5]. Le signal peut aussi être détérioré par des interférences dont les sources peuvent être multiples. La difficulté repose dans ces deux derniers points car ceux-ci surviennent le plus souvent de manière inopinée.

Pour avoir un moyen efficace de se localiser sur base des *Wifi*, il faut pouvoir résoudre ces différents problèmes ou trouver un moyen de les rendre moins significatifs.



3.3 Méthodes

On peut diviser les méthodes de localisation en deux catégories bien distinctes.

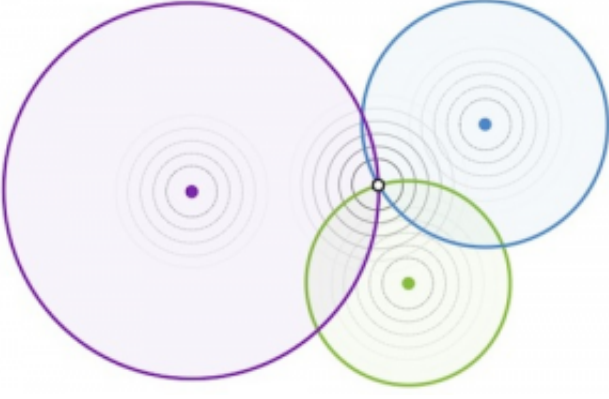
Nous avons dans un premier temps, les méthodes dites de "propagation" qui se basent sur la connaissance préalable de l'ensemble des points d'accès *Wifi* qui seront utilisés ainsi que sur la qualité du signal que reçoit l'utilisateur pour pouvoir déterminer la position exacte de ce dernier.

Les méthodes de la deuxième catégorie parviennent, quand à elle, à localiser l'utilisateur en calculant la similarité entre une mesure (ensemble de *Wifi*) donnée et une mesure présente en base de données et qui a été faite ultérieurement.

Ces méthodes seront discutées et expliquées dans les deux sous-sections suivantes.

3.3.1 Trilateration

La trilatération est une méthode mathématique permettant de trouver une coordonnée "consensus" qui sera contenu entre trois cercles. À la différence de la triangulation, la trilatération est basée sur l'utilisation de trois distances alors que la triangulation utilise trois angles donnés. Le schéma typique d'une trilatération est représenté par la figure ?.



Plus formellement, pour déterminer la position d'un utilisateur sur un plan cartésienne, nous devons bénéficier des coordonnées cartésiennes du centre de chaque cercle ainsi que de la distance entre l'utilisateur et ces centres comme mentionné plus haut. L'obtention des coordonnées cartésiennes de l'utilisateur sont obtenues via les formules suivante :

$$x = \frac{CE - BF}{EA - BD} \quad (1)$$

$$y = \frac{FA - DC}{EA - BD} \quad (2)$$

Où :

- $A = 2x_2 - 2x_1$
- $B = 2y_2 - 2y_1$
- $C = r_1^2 - r_2^2 - y_1^2 + y_2^2 - x_1^2 + x_2^2$
- $D = 2x_3 - 2x_2$
- $E = 2y_3 - 2y_2$
- $F = r_2^2 - r_3^2 - y_2^2 + y_3^2 - x_2^2 + x_3^2$

(Voir annexe pour développement détaillé)

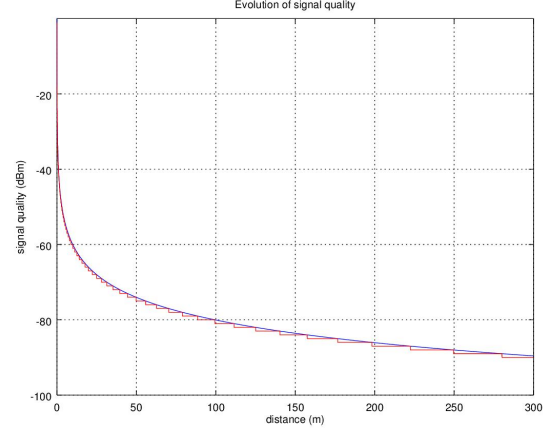
L'adaptation de la trilatération au problème de localisation se fait en déterminant la distance séparant l'utilisateur d'un point d'accès Wifi (centre de cercles). On obtient la distance entre un receptr (utilisateur) et un émetteur via une fonction qui prend en paramètre la qualité de signal de l'émetteur perçu par le receptr. La fonction est la suivante :

$$\alpha_f(s) = \frac{27,55 - 20 \log_{10}(f) + |s|}{20} \quad (3)$$

$$d_f(s) = 10^{\alpha_f(s)} \quad (4)$$

où :

- f est la fréquence (généralement 2.4Ghz ou 5.0 GHz);
- s est la qualité du signal (mesuré en dBm).



Répartition de la qualité de signal en fonction de la distance.

L'utilisation d'une telle fonction donne de bon résultats dans un environnement ouvert ou les obstacles sont rares. comme démontré par [2] la précision de la localisation est situé entre 2 et 2.5 mètre. Néanmoins, dans le cas contraire, la fonction d'évaluation de la distance ne prenant pas en compte les obstacles, les estimations de distance s'en retrouvent biaisées et les coordonnées supposées de l'utilisateur aussi. De manière à résoudre ce problème, il est possible de remplacer la constante dans la formule (3) par une formule prenant en compte les éléments composant l'environnement. Cette formule est définit comme suit :

$$\text{PLACER QQCH ICI} \quad (5)$$

Cette modification de la trilatération implique de posséder encore plus de connaissance sur l'environnement. Collecter ces données demande du temps et même en consentant à les collecter, les estimations de distance laissent à désiré.

3.3.2 Localisation via une Signal strength map

Une SSM est défini comme étant une cartographie des régions couvertes par les signaux Wifi. La construction de cette carte se fait en regardant et enregistrant quels sont les points d'accès Wifi que l'on capte pour à une certaine position. On va donc enregistrer, dans une base de données, pour chaque position désirée, les identifiants (BSS) et les qualités de signal des points d'accès Wifi couvrant cette position.

3.3.2.1 Méthode utilisant les processus Gaussiens:

3.3.2.2 Méthode utilisant les maximum de vraisemblabilité: Comme mentionné plus haut, on va faire un ensemble de mesures pour chaque point

du graphe et ainsi construire la base de données sur laquelle se basera notre méthode de localisation. Pour la méthode présente, on notera une mesure comme suit :

$$S^{(i)} = \{b_1, b_2, \dots, b_n\} \quad \forall j \in [1, k] \quad (6)$$

Où :

- n est le nombre de points d'accès détectés lors de la mesure.
- b_i , le i^{eme} point d'accès détecté, est défini comme un tuple (a_i, S_i) décrivant respectivement l'identifiant d'un point d'accès et la qualité de signal perçue.

On prend plusieurs mesures pour un même point car il existe des variations de qualité de signal au cours du temps. En faisant de la sorte, on se donne une idée de la qualité d'un signal à un point du graphe. On notera ces "mesures moyennes" comme suit :

$$\bar{S} = \{(a_1, \bar{S}_1), \dots, (a_n, \bar{S}_n)\} \quad (7)$$

Où :

$$\bar{S}_i = \frac{1}{k} \sum_{j=1}^k S_i^j \quad \forall i \in [1, n]$$

Cependant, considérer seulement la moyenne comme util statistique n'est pas suffisant due aux bruits et interférences pouvant survenir (voir section précédente). Pour pallier à ce problème, on calcule aussi la variance (noté v) pour chaque point du graphe. Ainsi, on obtiendra une nouvelle forme appelée ensemble caractéristique qui est défini comme suit :

$$S^* = \{(a_1, \bar{S}_1, v_1), \dots, (a_n, \bar{S}_n, v_n)\} \quad (8)$$

Où :

$$v_i = \frac{1}{k-1} \sum_{j=1}^k (S_i^{(j)} - \bar{S}_i) \quad \forall i \in [1, n]$$

On peut donc définir notre base de données (notée \mathcal{D}) comme l'ensemble des points du graphe (noté L) pour lequel il existe un ensemble caractéristique. Soit :

$$\mathcal{D} = \{L_1, L_2, \dots, L_3\} \quad (9)$$

Où :

- $\dim(L_i)$, le nombre de points d'accès à cette position, est noté n_i
- S_i^* est l'ensemble caractéristique de L_i

Une fois la base de données remplie, on peut passer à l'étape dites d'exploitation. Il s'agit du processus qui sera utilisé par une personne pour pouvoir se localiser.

Le processus va déduire la position de l'utilisateur sur base de la base de données préalablement crée

(notée \mathcal{D}) et sur base d'une mesure qu'il aura effectuée (notée S'). La nature de cette mesure pouvant soit être de la forme (1) ou (2).

Le processus va déterminer une position \hat{L} appartenant \mathcal{D} pour laquelle la probabilité que l'utilisateur se trouve proche de ce point est la plus grande. Pour se faire, on va calculer, pour chaque élément appartenant à \mathcal{D} , un score noté Z et considérer, comme solution à notre problème, le point correspondant au score Z minimal car le score Z minimal représente la vraisemblabilité maximale comme prouvé dans l'article (Mettre référence). Le score Z est défini comme suit :

$$Z_i = \sum_{j=1}^{n_i} \left(\frac{(\bar{S}_{ij} - S'_j)^2}{v_{ij}} \right) \quad (10)$$

Où :

- \bar{S}_{ij} est la moyenne de la qualité de signal du j^{eme} point d'accès
- v_{ij} est la variance de la qualité de signal du j^{eme} point d'accès
- S'_j est la qualité de signal du j^{eme} point d'accès de la mesure effectué par l'utilisateur

Mesures parasites

Dans cette article, on définit une mesure parasite comme la détection d'un point d'accès qui n'apparaîtrait que très rarement lors de la prise de mesures. On qualifie un point d'accès comme tel si le nombre de fois qu'il a été détecté est inférieur à un seuil fixé.

Ce cas de figure survient pour des points d'accès situés à une distance telle qu'ils ne sont pas toujours perçus mais qui, dans le cas contraire, présentent des qualités de signal inférieures à $-90dBm$.

3.3.2.3 Monte carlo:

3.3.2.4 Amélioration par l'utilisation de filtres:

3.3.2.5 Amélioration par l'estimation de qualité de signal:

4 DISCUSSION ET LIMITATIONS

5 CONCLUSION

RÉFÉRENCES

- [1] Matteo Cypriani, Frédéric Lassabe, Philippe Canalda, François Spies, *Wi-Fi-Based Indoor Positioning : Basic Techniques, Hybrid Algorithms and Open Software Platform*. 2010.
- [2] Bianca BOBESCU, Marian ALEXANDRU *Mobile indoor positioning using Wi-fi localisation*. Transilvania University, Brasov, Romania, 2015.

- [3] OnkarPathak, Pratik Palaskar, Rajesh Palkar, Mayur Tawari, *Wi-Fi Indoor Positioning System based on RSSI Measurements from Wi-Fi Access Points A Trilateration Approach*. International Journal of Scientific & Engineering Research, 2014.
- [4] Brian Ferris, Dirk Hähnel, Dieter Fox, *Gaussian Processes for Signal Strength-Based Location Estimation*. University of Washington, Department of Computer Science & Engineering, Seattle, WA Intel Research Seattle, Seattle, WA.
- [5] Thomas Locher, Roger Wattenhofer, Aaron Zollinger, *Received-Signal-Strength-Based Logical Positioning Resilient to Signal Fluctuation*. Computer Engineering and networks Laboratory, ETH zurich, Switzerland.

ANNEXES