СБОР, ХРАНЕНИЕ И ПОТОКОВЫЙ АНАЛИЗ ДАННЫХ СЕНСОРОВ ANDROID CMAPTФOHOB

Мануилов Г., 13641/2 Лесик Д., 13641/2

МОТИВАЦИЯ

- Поведенческая биометрия
- Задача сбора датасета для создания алгоритма
 - Была решена с помощью RethinkDB и мобильных драйверов, собрано ~28 Гб данных
- Возможность переиспользования инфраструктуры

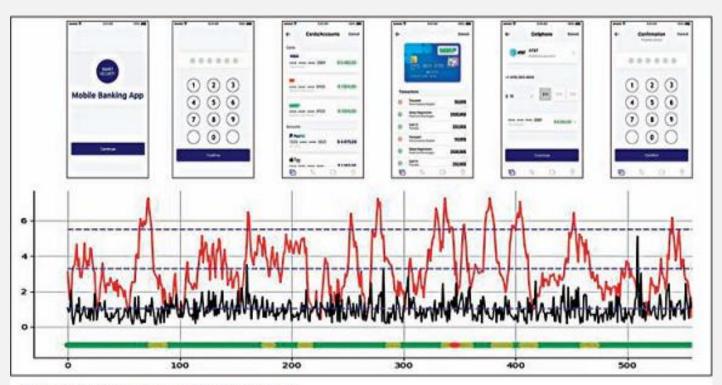


Рис. 7. Непрерывная аутентификация

ЗАДАЧИ РАБОТЫ

- Непрерывный потоковый сбор и сохранение данных сенсоров Android смартфонов
- Непрерывный анализ характера действий пользователя (идет, стоит, звонит и т.п.) в реальном времени
- Непрерывное формирование статистики по полученным данным
- Непрерывная идентификация и аутентификация пользователя

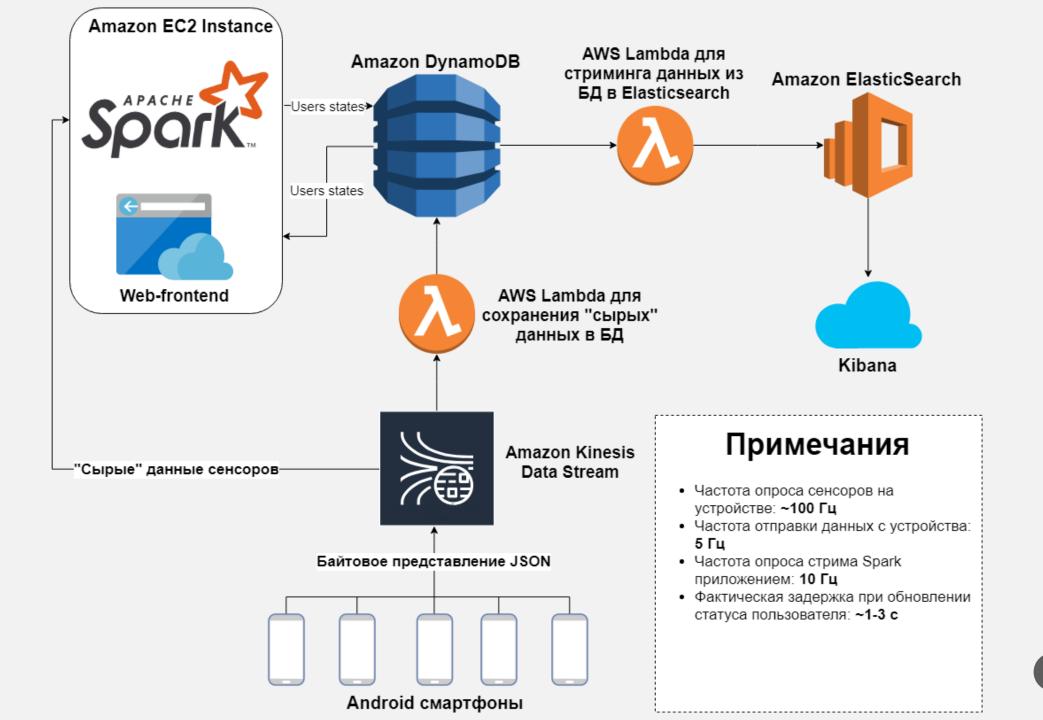
РАЗРАБОТАННОЕ ПО

- ПО
 - Android приложение для сбора и отправки данных сенсоров
 - Android приложение для отладки модуля аналитики
 - Spark приложение для потоковой обработки данных
 - Веб-фронтенд для отображения состояний пользователей
 - Лямбда функции AWS для связывания компонентов системы

- Технологии и языки программирования
 - Amazon Kinesis Data Streams,
 - Apache Spark
 - AWS Lambda
 - Amazon DynamoDB,
 - Amazon Elasticsearch + Kibana
 - Java, Scala, Python

НЕКОТОРЫЕ ТЕХНИЧЕСКИЕ АСПЕКТЫ

- Amazon Kinesis Data Streams: резюме
- AWS Lambda: резюме, сравнение с Azure Functions
- Spark и MapReduce в нашей задаче
- AWS Java SDK: наш личный рейтинг 2/10



СБОР ДАННЫХ

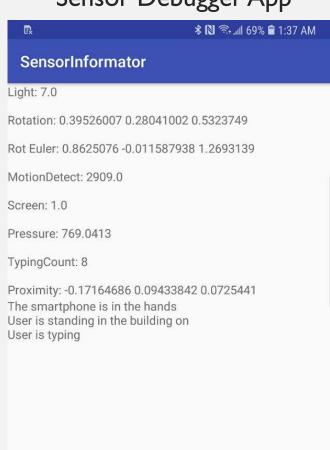
Sensor Logger App



You are online!

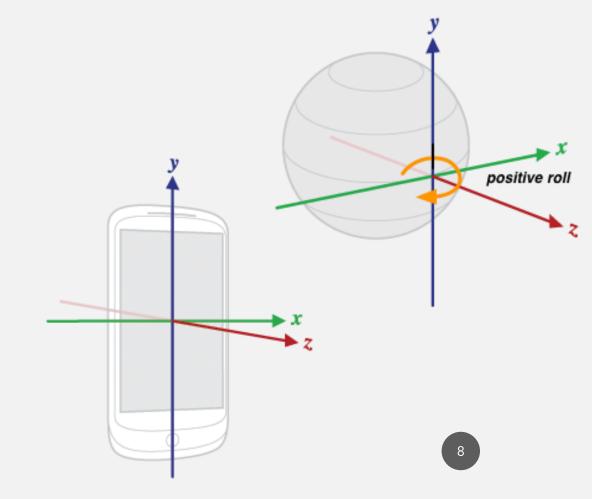
Assigned username: george_3fc2520be8343cbc

Sensor Debugger App



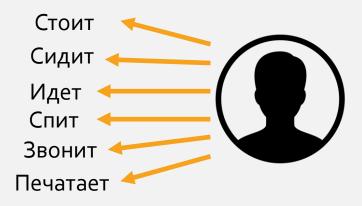
АНАЛИЗ: ДАННЫЕ

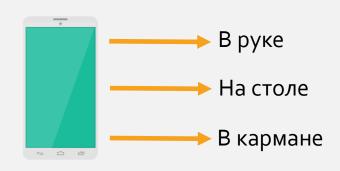
Сенсор	Значение	Тип
Акселерометр	Ускорение по трём осям, м/с²	float[3]
Гироскоп	Скорость вращения устройства по трём осям, рад/с	float[3]
Барометр	Давление, мбар	float[1]
Датчик магнитного поля	Показатели магнитного поля по трём осям, мТл	float[3]
Датчик вектора поворота (виртуальный)	Положение устройства в пространстве в виде угла относительно оси	float[4]



АНАЛИЗ: ИССЛЕДОВАНИЕ

• Выделение категорий





• Обработка сырых данных:

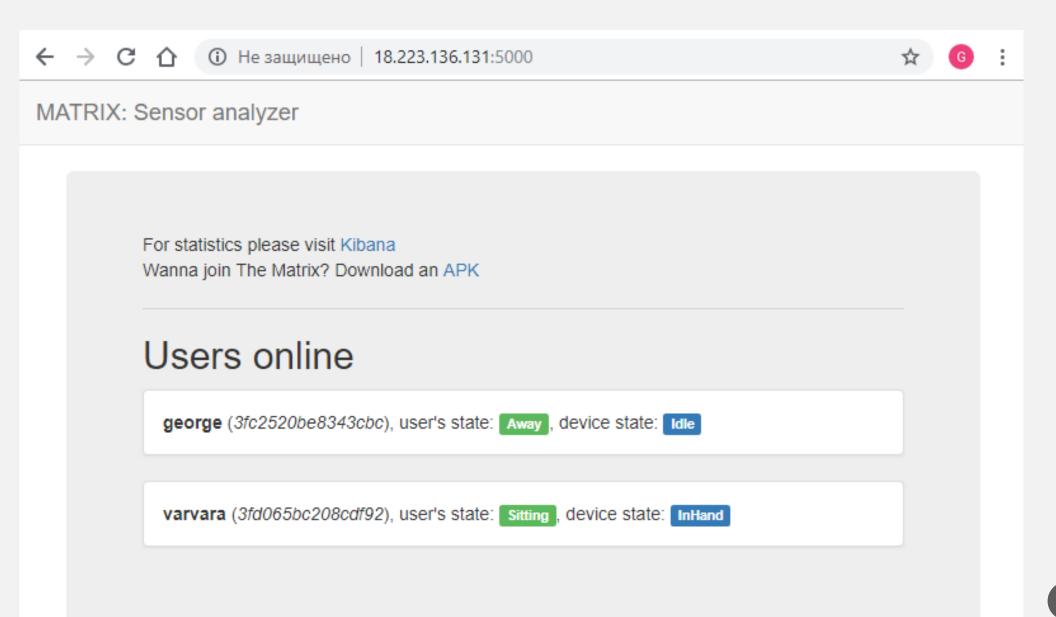
$$egin{bmatrix} \phi \ heta \ \psi \end{bmatrix} = egin{bmatrix} atan2(2(q_0q_1+q_2q_3),1-2(q_1^2+q_2^2)) \ asin(2(q_0q_2-q_3q_1)) \ atan2(2(q_0q_3+q_1q_2),1-2(q_2^2+q_3^2)) \end{bmatrix}$$

• Выделение признаков: разметка + литература

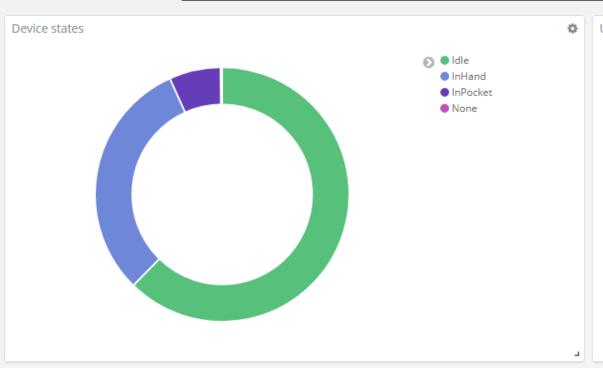
АНАЛИЗ: ПОЧЕМУ НЕ ML?

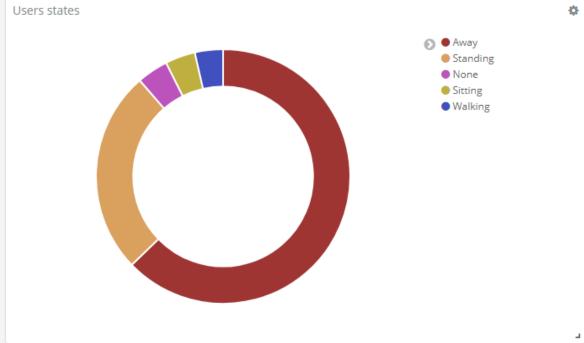
- Версии:
 - А. Высокая сложность выделения признаков из-за малой частоты поступления данных
 - **В.** Не самая подходящая для данного метода архитектура
 - С. Недостаток времени
 - **D.** Всё вышеперечисленное

визуализация



ВИЗУАЛИЗАЦИЯ





918,520
Total sensor samples processed

225,576,362

61,995
Total states stored

User states metrics

12
Total users tracked

12

НЕМНОГО СТАТИСТИКИ

- По состоянию на утро **21.12.2018**
 - Обработано и сохранено **260 Мб** сырых данных сенсоров (до очистки БД 20.12.2018 порядка **2 Гб**)
 - Сохранено 5 Мб пользовательских состояний
 - Обработано 1,071,578 событий сенсоров
 - Сгенерировано 62,009 состояний пользователей

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

- Была разработана масштабируемая система для непрерывного сбора и анализа данных сенсоров Android смартфонов
- Был получен опыт работы с инфраструктурой Amazon Web Services
- Был получен опыт работы с Apache Spark

ССЫЛКИ

- http://18.223.136.131:5000
- https://github.com/dev0x13/sensor-analysis

СПАСИБО ЗА ВНИМАНИЕ!