

Sistema de Reconocimiento de Estilo de Conducción para Optimización de consumo de Combustible en Vehículos del Sistema de Transporte Público de Lima



Trabajo de Fin de Carrera (MTR280)
Facultad de Ciencias e Ingeniería
Pontificia Universidad Católica del Perú

Nombre: Héctor David Aguirre Arista

Profesores: Ericka Patricia Madrid Ruiz
Elizabeth Roxana Villota Cerna

Asesor: Jhon Portella Delgado

Horario: 10M2

Código: 20131733

Noviembre 2018

Resumen

El reconocimiento de patrones usando algoritmos de machine learning e inteligencia artificial ha incrementado su popularidad debido a toda la información que actualmente tenemos disponible. Estas herramientas juegan un papel muy importante en el sector de transporte debido a su capacidad de poder optimizar el uso de recursos como el combustible o la energía eléctrica. Esta optimización tiene beneficios en muchos ámbitos. Económicamente el usar de manera más eficiente el combustible o la energía eléctrica reduce costos. Ambientalmente el uso eficiente de combustible reduce las emisiones de CO₂, logrando reducir la contaminación en las ciudades. Por último, el estilo de conducción que usa eficientemente la energía esta asociado a un estilo de conducción menos agresivo y más seguro. Algo que es de vital importancia en países como el Perú en donde se producen cientos de muertes al año debido a accidentes de tránsito.

En la presente tesis, se buscará desarrollar un sistema capaz de reconocer el estilo de conducción de un chofer del transporte público de Lima, otorgándole feedback en tiempo real y monitorizándolo para que pueda mejorar su estilo de conducción y de esta manera se reduzca el costo del combustible utilizado, las emisiones generadas y se aumente la seguridad vial en la ciudad.

Este sistema será adaptable y escalable a cualquier tipo y número de vehículos, permitiendo así su implementación de una manera sencilla.

Índice

Lista de Figuras	vii
Lista de Tablas	ix
Introducción	1
1 Planteamiento de la Problemática	3
1.1 Motivación General	3
1.2 Motivación Específica y Propuesta de Solución	3
2 Estado del Arte	5
2.1 Términos relacionados con el estilo de conducción	5
2.2 Estado del arte según algoritmos usados	6
2.2.1 Algoritmos basados en reglas	6
2.2.2 Algoritmos basados en datos	8
3 Diseño Conceptual	17
3.1 Requerimientos del sistema	17
Bibliografía	19

Lista de Figuras

2.1	Terminología estilo de conducción	5
2.2	Resultados del sistema de reconocimiento de estilo de conducción	7
2.3	Tasa de consumo de combustible según diferentes estilos de conducción	9
2.4	Comparación de señales usando distancia Euclidiana y DTW	11
2.5	Algoritmo de <i>Dynamic Time Warping</i>	12
2.6	Topología de una Red Neuronal usada para Extreme Learning Machines	14

Lista de Tablas

2.1	Descripción de los clusters obtenidos	11
2.2	Porcentaje de reconocimiento de maniobras de conducción	13
3.1	Lista de exigencias	18

Introducción

En la actualidad vivimos con una importante preocupación, la contaminación ambiental. Las consecuencias que podría generar en nuestro planeta pueden ser muy graves. Una de las principales causas de la contaminación ambiental es la emisión de gases de efecto invernadero. El CO₂ es uno de estos gases y es el resultado de una de las actividades más cotidianas del mundo, El transporte.

Esta actividad está liderada por el uso de combustibles fósiles y aunque los autos eléctricos han empezado a ganar terreno en el sector automovilístico, estos aún representan tan solo el 1.34% de las ventas totales de autos en el mundo [1]. El transporte se registró como la fuente mas grande de emisión de CO₂ en el 2016 en Europa y Estados Unidos con el 27% y 28% de las emisiones de gases de efectos invernadero respectivamente.

Por otro lado, en el Perú la seguridad vial es un aspecto que preocupa a muchos peruanos. En el año 2017 murieron un total de 772 personas debido a accidentes de tránsito [2]. Las mayores causas de los accidentes de tránsito en el Perú son el exceso de velocidad (32%) y la imprudencia del conductor (28%) [3]. Estas dos causas son errores humanos que tienen mucha relación con el estilo de manejo de los conductores. Cada conductor puede ejecutar una misma maniobra de una manera distinta (más o menos temeraria) y la temeridad en las maniobras no solo impacta en la seguridad vial, sino también en el consumo de combustible. Esto convierte al estilo de conducción de un usuario en un factor relevante para la seguridad vial y para el cuidado del medio ambiente.

La presente tesis desarrollará un sistema que sea capaz de caracterizar el estilo de conducción de un usuario y relacione ese estilo con el consumo de combustible. Se propondrá un estilo de conducción ideal que sea el objetivo a alcanzar y se diseñará un sistema de feedback que lleve al conductor a alcanzar el objetivo.

1. Planteamiento de la Problemática

1.1. Motivación General

En un futuro, se espera que la mayoría de los autos sean autónomos, probablemente eléctricos y que el manejo del sistema de transporte este interconectado y sea inteligente. Para lograr eso se necesita un entendimiento profundo del comportamiento humano a la hora de realizar la tarea de conducir.

Este conocimiento no sólo será útil en el futuro, sino que en el presente nos ayudaría a tener vehículos que sean conducidos de una manera eficiente, que generen menos emisiones dañinas para el medio ambiente, y de una manera más segura, reduciendo la cantidad de accidentes de tránsito.

Por otro lado, actualmente no se cuenta con una forma de monitorizar el comportamiento de los conductores que trabajan en el transporte público. Este sistema permitiría además el desarrollo de un sistema de calificación y un historial para el conductor, para poder incentivar o regular el comportamiento de este y de esta manera mejorar el servicio de transporte.

1.2. Motivación Específica y Propuesta de Solución

Se propone entonces el diseño de un módulo de reconocimiento de estilo de conducción de bajo costo que pueda adaptarse a cualquier vehículo para su uso en el sistema de transporte público de Lima.

Este módulo consistirá de el uso de algoritmos de reconocimiento de patrones y un sistema de feedback que le advertirá al conductor cuando este realice una maniobra agresiva que consuma energía que podría haberse ahorrado y que comprometa la seguridad vial. Además el estilo de manejo de cada conductor será monitorizado enviando toda la información a un servidor para un análisis estadístico posterior.

Este sistema no sólo permitirá la adopción de un estilo de conducción más eficiente y seguro por parte de los conductores del sistema de transporte público. Sino que además brindará datos e información con la que no se cuenta actualmente y que podría ser utilizada para generar otros servicios, como el el seguimiento de los buses en tiempo real por parte de los usuarios.

2. Estado del Arte

2.1. Términos relacionados con el estilo de conducción

El concepto de "Estilo de conducción" no tiene una definición estándar que sea aceptada en todo el mundo. Al contrario, este concepto involucra una serie de factores que aumentan su complejidad y complican su definición. Debido a esto se usarán los conceptos definidos por Martinez et al. [4].

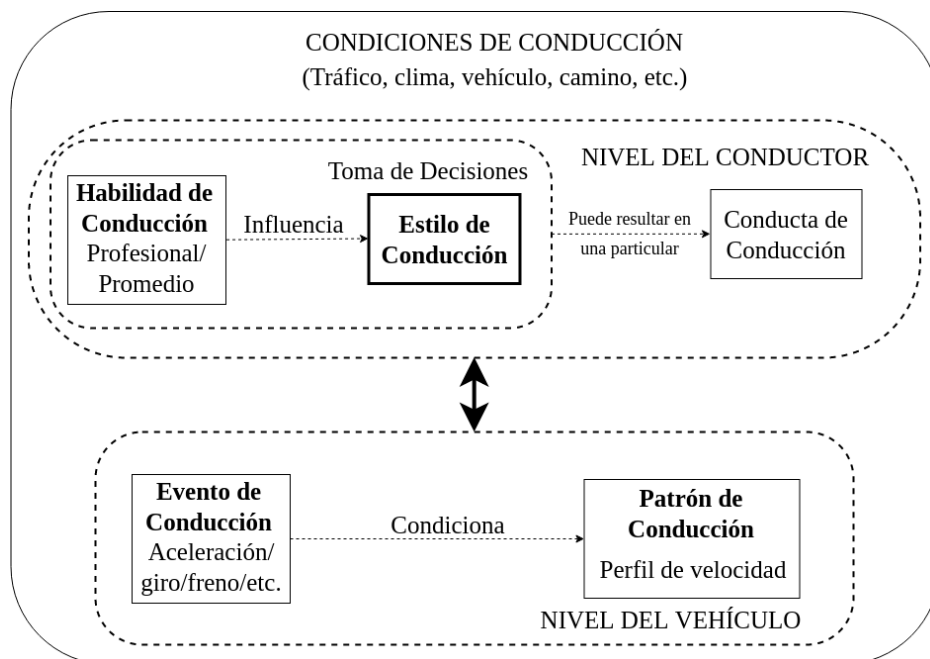


Fig. 2.1 Terminología relacionada con el estilo de conducción [4]

Como se aprecia en la Fig 2.1, se entiende por un evento de conducción como las maniobras que se usan durante la acción de conducir, como por ejemplo: acelerar, desacelerar y girar.

De la misma manera, El patrón de conducción se define como el resultado de los eventos de conducción sujetos a condiciones de manejo, como el clima o el tipo de calzada. Este resultado se puede expresar como un perfil de velocidades. en el que están incluidos todos los datos que se pueden obtener partiendo de este perfil de velocidad, como por ejemplo: duración del viaje, velocidad promedio y demanda de potencia calculada.

La habilidad de conducción, es la habilidad que posee el conductor para controlar el vehículo. Este concepto se usa para diferenciar entre un conductor experimentado o profesional de un conductor promedio.

El estilo de conducción es más complejo de definir debido a que para algunos autores involucra factores subjetivos como la actitud del conductor, el humor o el cansancio. Para Dörr et al. [5], el estilo de conducción es la manera en la que la tarea de conducción es realizada. Esto se traduce a la forma en la que el conductor opera el vehículo (Pedal de aceleración, timón, freno, etc.). Esto se diferencia de el patrón de conducción tan solo porque no se asocia con un recorrido en específico sino con el conductor.

También se puede expresar el estilo de conducción en niveles de agresividad como Aljaafreh et al. [6]. Debido a que la agresividad en los eventos de conducción esta asociada con un mayor consumo de combustible y a menor seguridad vial, definitivamente juega un papel importante dentro del concepto de estilo de conducción. Esta es la forma en la que se definirá el estilo de conducción para esta tesis.

2.2. Estado del arte según algoritmos usados

Se procederá a mostrar las implementaciones e investigaciones desarrolladas en la actualidad clasificados según el tipo de algoritmo que se uso para la caracterización de el estilo de conducción

2.2.1. Algoritmos basados en reglas

Dentro de esta categoría se encuentran algoritmos de clasificación basados en reglas que comprenden el uso de lógica difusa, lógica difusa adaptativa y algoritmos de agrupamiento. Estos algoritmos se caracterizan por estar definidos por *umbrales predefinidos* y son el enfoque más sencillo para tratar de clasificar los estilos de conducción.

Dörr et al. [5] desarrolló un sistema de reconocimiento de estilo de conducción online usando lógica difusa. Este sistema esta implementado usando *Matlab/Simulink* y es paramétrico,

Se puede configurar para ser usado en distintos tipos de vehículos. El sistema detecta la aceleración longitudinal, aceleración lateral, desaceleración, velocidad, brecha de tiempo y activación del sistema autónomo de velocidad crusero. Además determina a través de un Sistema de Navegación el tipo de calzada en el que se encuentra (Se distingue entre trocha, calles urbanas, carreteras pavimentadas y carreteras rurales). Esto lo realiza debido a que el tipo de calzada influencia en gran medida al estilo de conducción. Por ejemplo, en una trocha la mayoría de conductores manejarían a una velocidad suave para no dañar al vehículo, lo cuál no necesariamente quiere decir que el mismo conductor conduzca de esa manera en otro tipo de escenarios. Usando Lógica Difusa se definieron 3 niveles de estilo de conducción: *Normal*, *Confortable* y *Deportivo*. Se probó el sistema en una simulación y se obtuvieron los siguientes resultados promedio (Fig. 2.2): 67.8% de clasificaciones correctas y solo 2% de clasificaciones incorrectas (El otro 30.2% pertenece a clasificaciones "Diferentes" que dan una clasificación contigua de estilo de manejo, por ejemplo cuando la clasificación real es *Normal* pero el sistema arroja como resultado *Confortable*, en cambio las clasificaciones incorrectas dan un resultado no contiguo al real)

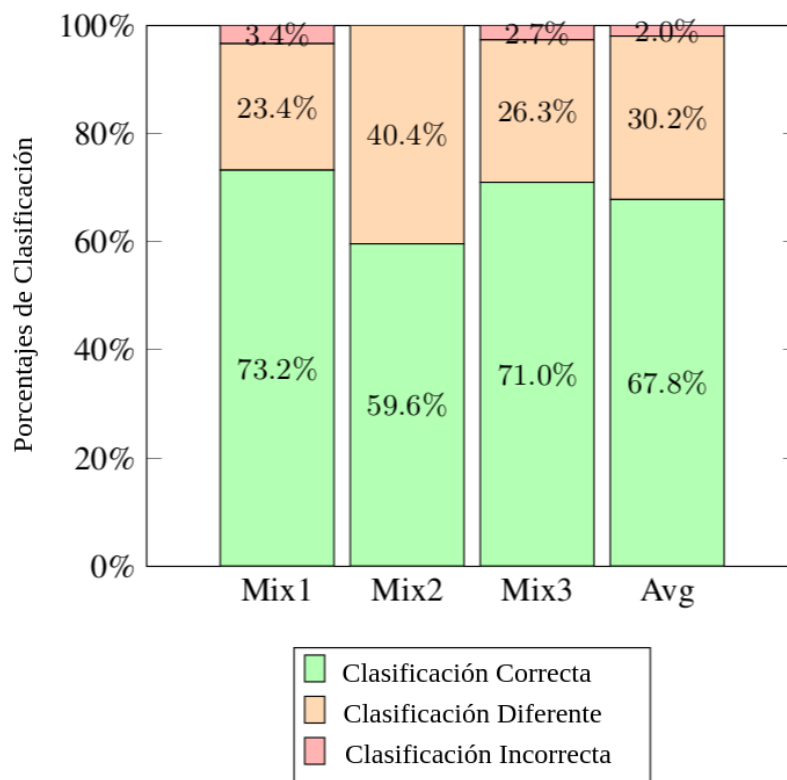


Fig. 2.2 Resultados del sistema de reconocimiento de estilo de conducción en [5]

Usar lógica difusa no es la única manera de clasificar estilos de conducción. Murphey et al. [7] presentó un método de clasificación basado en el análisis del perfil de la sobreaceleración (la derivada de la aceleración respecto al tiempo). En su investigación define al estilo de manejo como un comportamiento dinámico, Un conductor puede manejar de forma calmada por un momento y de forma agresiva en otro momento. Por este motivo el método de clasificación que propone predice el estilo de conducción del usuario en tiempo real. El algoritmo funciona de la siguiente manera:

1. Calcula el perfil de sobreaceleración durante una ventana de tiempo predefinido.
2. Calcula la desviación estándar de la sobreaceleración durante toda la ventana de tiempo.
3. Detecta el tipo de calzada actual y el nivel de congestión de tráfico usando el algoritmo propuesto en [8].
4. Calcula la proporción de sobreaceleración dividiendo la desviación estándar con un valor promedio que depende de el tipo de calzada y el nivel de tráfico actuales.
5. Dependiendo del resultado de la división realizada el conductor puede ser clasificado como *Calmado*, *Normal* o *Agresivo* usando reglas con umbrales predefinidos.

Este resultado dependerá mucho de la duración definida para la ventana de tiempo. Se recomendó usar una ventana de duración de 6 a 9 segundos para detectar los cambios de estilo de conducción oportunamente.

Se realizó también una comparación entre los 3 diferentes estilos de conducción con respecto a la tasa de consumo de combustible. Como se puede apreciar en la Fig. 2.3, los conductores clasificados como calmados están asociados a un menor consumo de combustible, mientras que los agresivos a un mayor consumo de combustible.

Se ha presentado dos algoritmos basados en reglas que usan tanto múltiples variables [5] como una sola [7] para predecir el estilo de conducción del usuario. Sin embargo, los resultados de estos sistemas dependen en gran medida del valor de los umbrales escogidos para realizar la clasificación.

2.2.2. Algoritmos basados en datos

Cuando se tiene una cantidad muy grande de datos, es difícil analizarlos para obtener las reglas que guíen al algoritmo. Es entonces cuando los algoritmos basados en datos entran en acción. Estos algoritmos, en comparación con los basados en reglas, pueden manejar

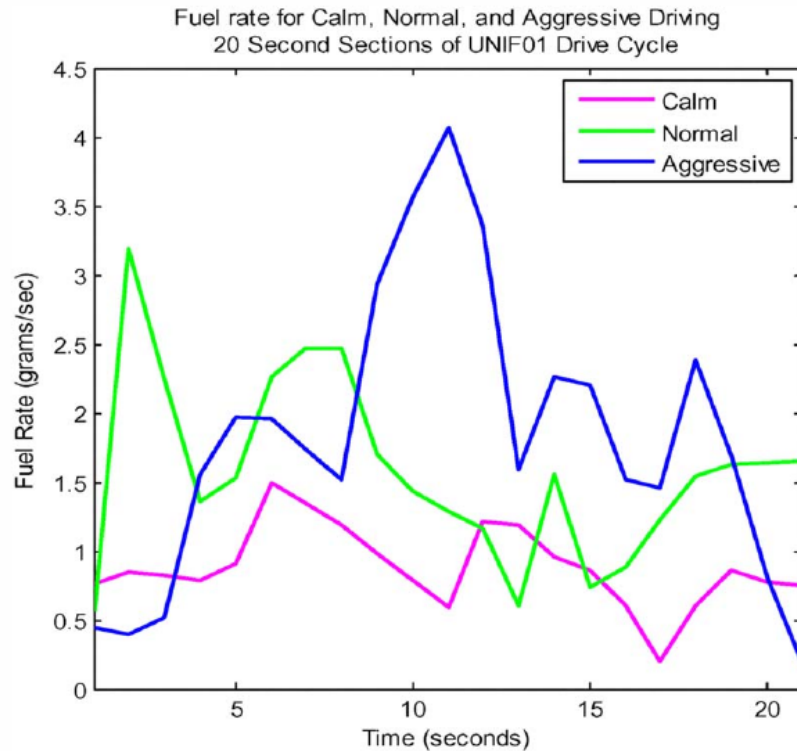


Fig. 2.3 Tasa de consumo de combustible según diferentes estilos de conducción [7].

una mayor cantidad de datos y deducir umbrales consistentes con estos datos sin que estos dependan de un experto en el tema. A continuación se presentarán los distintos tipos de algoritmos basados en datos y su uso en el reconocimiento de estilos de conducción.

A. Algoritmos de aprendizaje de máquinas no supervisados

Los algoritmos no supervisados no necesitan que los datos obtenidos por medio de los sensores en la actividad de conducción estén etiquetados. Es decir, si se registra los datos de un ciclo de conducción para un conductor, este registro no necesita estar asociado con el estilo de conducción que mantuvo este conductor. Esta clase de algoritmos busca patrones en los datos y los segrega teniendo en cuenta sus similitudes y diferencias en diferentes grupos sin etiquetar.

Constantinescu et al. [9] propuso el análisis de el estilo de conducción por medio de dos algoritmos: Hierarchical Cluster analysis (HCA) y Principal Component Analysis (PCA).

HCA es un algoritmo de *machine learning* que trata de categorizar a cada individuo en grupos con características similares. Es muy útil cuando no se conoce con exactitud el

número de grupos. Por medio de un análisis estadístico trata de minimizar la varianza dentro de cada grupo y a la vez aumentarla entre diferentes grupos. En este caso, el algoritmo de agrupamiento jerárquico consiste en empezar con grupos consistentes de un solo miembro y consecutivamente ir combinando los dos grupos más cercanos, hasta solo tener un grupo.

PCA es un método estadístico que usa una transformación para convertir un posible conjunto de variables relacionadas entre si en otro conjunto menor de variables linealmente independientes, en las que la varianza sea maximizada.

Para este caso en particular se trabajo con dispositivo GPS que se encargaba de medir la velocidad y aceleración del vehículo monitorizado a una frecuencia de muestreo de 1 Hz. De esta data se escogieron los siguientes parámetros:

1. Velocidad por encima de los 60 Km/h.
2. Velocidad promedio.
3. Desviación estándar de la velocidad.
4. Desviación estándar de la aceleración.
5. Promedio de la aceleración positiva.
6. Desviación estándar de la aceleración positiva.
7. Promedio de la aceleración negativa o frenado.
8. Desviación estándar del frenado.
9. Trabajo mecánico, que se calculó sumando toda la energía cinética positiva requerida para aumentar la velocidad del vehículo.

Luego del análisis realizado se encontraron 6 grupos o clusters y se describió cada uno de estos como se puede observar en el Tabla 2.1 usando los 5 componentes principales resultantes al aplicar PCA.

Los algoritmos no supervisados tienen una gran ventaja, no se necesitan conocer las etiquetas de clasificación *a priori*. Esto significa que la definición de etiquetas no limita o influencia de alguna manera a los resultados obtenidos, ya que los grupos o clusters formados dependen solo de los datos obtenidos. Sin embargo, luego de hallar los grupos se necesita realizar un análisis para determinar su naturaleza.

Cluster	Agresividad	Velocidad	Aceleración	Frenado
1	Moderadamente baja	Baja-Moderada	Moderada	Suave-Moderado
2	Muy baja	Baja-Moderada	Baja-Moderada	Suave-Moderado
3	Moderadamente alta	Moderada	Moderada	Repentino
4	Neutral	Moderada	Alta	Moderado
5	Neutral	Moderada-Alta	Baja-Moderada	Moderado-Repentino
6	Alta	Alta	Alta	Repentino

Tabla 2.1 Descripción de los clusters obtenidos en [9].

B. Algoritmos de aprendizaje de máquinas supervisados

Los algoritmos supervisados, a diferencia de los no supervisados, necesitan tener un conocimiento previo de los datos que se tienen. Es decir, cada uno de los datos recolectados deben estar asociados a una etiqueta o clase ya predefinida.

Uno de los algoritmos más utilizados es el de K-Nearest Neighbors (k-NN), que se utilizó junto a Dynamic Time Warping (DTW) en el sistema de reconocimiento propuesto por Johnson and Trivedi [10]. El objetivo de este sistema es reconocer maniobras agresivas para dar un feedback al conductor y monitorizarlo, mejorando así la seguridad vial. Para lograrlo usaron los sensores presentes en un smartphone (acelerómetro, giroscopio, GPS y cámara frontal). Este sistema trabaja grabando la información de todos los sensores durante 5 minutos, luego analiza si ha ocurrido alguna maniobra potencialmente agresiva. Si una maniobra de este tipo ocurrió, conserva la información para un análisis posterior. En cambio, si no ocurrió ninguna maniobra de este tipo, borra la data para ahorrar espacio en disco.

Para la clasificación de cada maniobra detectada se usa Dynamic Time Warping (DTW), el cual es un algoritmo que es capaz de analizar la similaridad entre dos señales que no necesariamente tengan la misma duración y probablemente tengan un desfase. En la Fig. 2.4 se puede observar una comparación entre una comparación de una distancia Euclidiana y otra usando DTW en dos señales muy parecidas en forma pero que no se encuentran en fase.



Fig. 2.4 Comparación de señales usando distancia Euclidiana y DTW [11].

El algoritmo consiste en crear una matriz de deformación $n \times m$, siendo n y m los números de puntos en cada señal. Esta matriz se llena calculando distancias entre cada punto, sin importar si se encuentran en el mismo instante temporal. Luego se dibuja el camino con la distancia más corta que une el inicio de las señales con el final de estas Fig. 2.5 (B). La suma de distancias en este camino se define como la distancia entre las dos señales analizadas y se puede usar para comparar la similitud y clasificar señales usando modelos. Información detallada sobre este algoritmo se puede encontrar en [11].

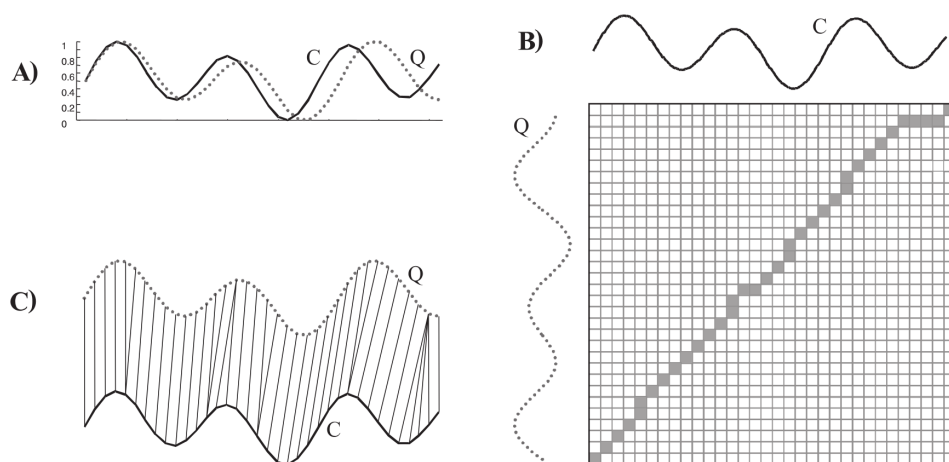


Fig. 2.5 A) Dos señales con forma muy similar pero desfasadas. B) Matriz de deformación usada para encontrar el camino de deformación. C) El resultado del alineamiento y deformación usando DTW. [11].

Para poder usar DTW se necesitó contar con señales modelo para cada tipo de maniobra a detectar. Se tuvo un total de 120 señales modelo en total, cada una asociada con una maniobra específica. Usando DTW se puede obtener una medida de distancia entre las señales a clasificar y las señales modelo. Luego se aplicó K-Nearest Neighbors (k-NN) para clasificar cada señal. Lo que hace k-NN es tener en guardadas las señales modelos y al momento de clasificar una nueva señal calcula la distancia con las señales modelos, selecciona las k distancias menores y dependiendo de la clase que tenga más señales cercanas, esta nueva señal es clasificada.

Para realizar la clasificación de señales solo se utilizó los datos de g_x , a_y y e_x (giroscopio en x , aceleración en y y ángulo de rotación de Euler en x respectivamente). Se puede observar en el Tabla. 2.2 los porcentajes de reconocimiento exitoso por cada maniobra.

Otro algoritmo aplicado usualmente al reconocimiento de estilos de manejo es el uso de *Redes Neuronales*. Echanobe et al. [12] utilizó redes neuronales para clasificar estilos de manejo y *Algoritmos Genéticos* para optimizar estas redes e incluso elegir los parámetros

Maniobra	Porcentaje de reconocimiento exitoso (%)
Giro a la derecha (90°)	92
Giro a la izquierda (90°)	83
Vuelta en U (180°)	77
Giro a la derecha agresivo	100
Giro a la izquierda agresivo	100
Vuelta en U agresiva	100
Cambio de carril agresivo (derecha)	100
Cambio de carril agresivo (izquierda)	83

Tabla 2.2 Porcentaje de reconocimiento exitoso de maniobras de conducción [10].

de entrada. El sistema que propuso se enfocaba en obtener un clasificador que pueda ser utilizado por un sistema embebido de potencia baja. Por lo cuál utilizo un tipo de red neuronal llamado *Extreme Learning Machines*. Este tipo de red neuronal, como se observa en la Fig. 2.6, se caracteriza por tener tan solo una capa oculta entre las entradas y las salidas. Además se eligen los pesos entre las entradas y la única capa oculta de manera aleatoria y nunca se actualizan. Esta red neuronal solo aprende los pesos entre la capa oculta y las salidas en una sola iteración. Por esta razón este tipo de red resulta siendo muy ligero y de entrenamiento muy veloz.

Echanobe et al. recolectó un conjunto de 21 variables de 11 conductores, pero no utilizó toda la información. En lugar de eso utilizó un algoritmo genético llamado *Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm*. Este tipo de algoritmo genético realiza una optimización multi-objetivo. Lo cual significa que trata de optimizar más de una variable a la vez. En este caso se trata de minimizar 3 variables: el número de atributos de entrada para la red neuronal, el número de neuronas en la capa oculta y la tasa de error resultante de la red neuronal entrenada.

Normalmente no existe una solución que permita minimizar las 3 variables a la vez. Debido a esto, lo que se busca en realidad se conoce como *Soluciones Óptimas de Pareto*. Este término hace referencia a las soluciones en las que no se puede optimizar ninguna variable sin degradar a otra. Este tipo de algoritmos genéticos contiene el concepto de Soluciones óptimas de Pareto como función de fitness, de tal manera que permite optimizar las 3 variables antes mencionadas.

Finalmente, se escoge una solución que tiene un 90.1% de tasa de reconocimiento, 8 entradas para la red neuronal y 16 neuronas en la capa oculta.

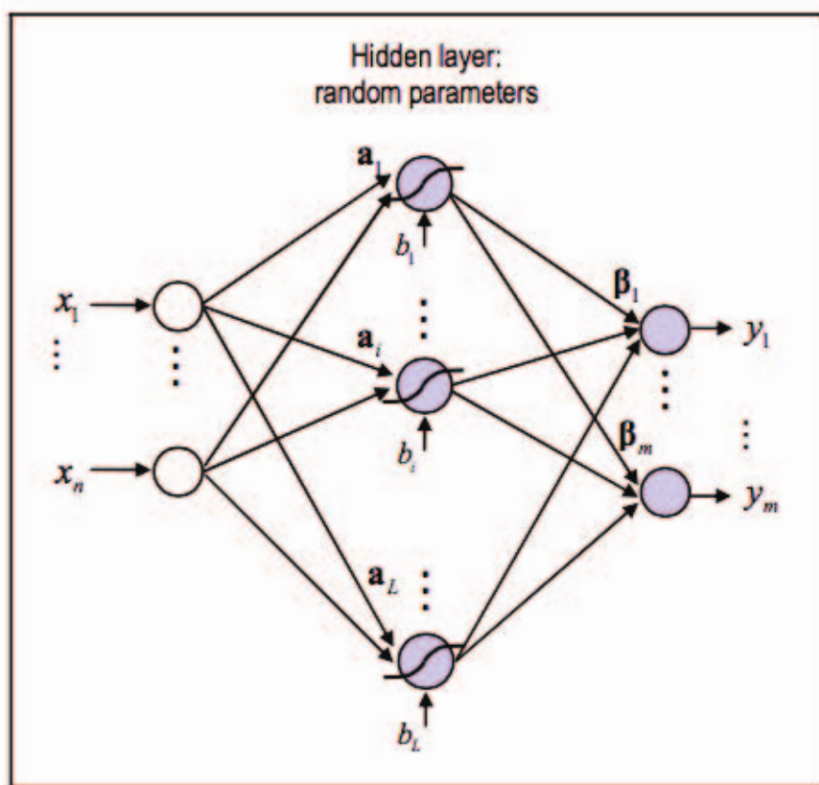


Fig. 2.6 Topología de una Red Neuronal usada para Extreme Learning Machines [12].

C. Algoritmos que combinan los enfoques supervisados y no supervisados

Los algoritmos supervisados y no supervisados aparecen como dos categorías totalmente separadas. Sin embargo, esto no significa que no se puedan usar juntos y combinar para mejorar sus ventajas o reducir sus desventajas.

Ly et al. [13] propuso un sistema que utiliza los sensores inerciales embebidos en un auto para identificar posibles maniobras inseguras y proporcionar un adecuado feedback hacia el conductor. Además también propone caracterizar y diferenciar conductores solo usando datos de los sensores inerciales, para poder diferenciar cuando dos personas distintas utilizan un mismo vehículo. Para lograr su objetivo primero analiza la información de los sensores para determinar un conjunto básico de maniobras: frenado, aceleración y giro.

Se utiliza el algoritmo de aprendizaje no supervisado *K-means Clustering* para identificar las maniobras. Este algoritmo consiste en generar k semillas, de preferencia no aleatorias ya que la inicialización tiene una gran influencia en los clusters resultantes, que representarán la media o el centroide de cada cluster, luego por medio de la definición de una métrica de distancia (Euclidiana, citiblock, etc.) se asignan los datos al cluster del centroide más cercano. Luego de clasificar a todos los datos se vuelve a calcular el centroide de cada cluster (que muy probablemente cambiará de posición) y se repite los pasos hasta converger en una posición de centroides.

Al identificar las maniobras se usan dos fuentes de datos distintas: la primera cuenta con la información completa de los sensores, así como también un análisis estadístico de estos (mínimo, máximo, media, varianza, etc.); en cambio, la segunda solo cuenta con el análisis estadístico. Y los resultados que se obtienen son muy similares. El desempeño de el clasificador no se reduce al no incluir los datos completos de los sensores, sino que puede usar tan solo sus datos estadísticos.

Luego se utiliza el algoritmo supervisado *Support Vector Machines* (SVM). Este algoritmo usa los datos con sus respectivas clases y trata de crear un hiperplano que separe todos los datos pertenecientes a una clase de la otra. Mientras este hiperplano tenga una mayor distancia con los miembros más cercanos de ambas clases, se tendrá un menor error de generalización. El encontrar este hiperplano que separe a las dos clases en la mayoría de los casos no es posible en el espacio definido por los atributos actuales de los datos. Debido a esto se mapean los datos en un espacio con más dimensiones para lograr encontrar este hiperplano de una manera más sencilla.

3. Diseño Conceptual

3.1. Requerimientos del sistema

Uno de los requerimientos principales del sistema es el uso de una red de sensores modular y sencilla de instalar en distintos tipos de vehículos. Esto se explica fácilmente debido a que este sistema está orientado a ser usado en el sistema de transporte público en Lima, el cual tiene una gran variedad y un gran número de vehículos. El sistema, entonces, debe ser adaptable a cualquiera de estos vehículos y no contar con un tiempo de instalación elevado.

También se tiene como requerimiento un grado de precisión alto en el reconocimiento de estilos y eventos de conducción. Esto es necesario debido a que este sistema se usará para monitorizar y mejorar la conducta de conducción de los choferes del servicio de transporte público. Los datos arrojados por este sistema necesitan ser confiables.

Por último, se necesita también de una adecuada infraestructura que permita que el sistema funcione en línea, entregando feedback al conductor, aún si se presentan condiciones como la falta temporal de conexión a Internet. Este requerimiento será importante al considerar donde realizar el procesamiento de los datos (dentro de un sistema embebido en cada vehículo o usando un servidor).

Lista de exigencias	
Tema:	Sistema de Reconocimiento de Estilo de Conducción para Optimización de consumo de Combustible en Vehículos del Sistema de Transporte Público de Lima
Categoría	Descripción
Función Principal	Reconocer el estilo de manejo de un conductor del sistema de transporte público de Lima y otorgarle un feedback adecuado.
Seguridad	El sistema no deberá influir en elementos que puedan generar un accidente de tránsito, como la visibilidad a través del parabrisas o a través de los espejos.
Señales	El sistema contará con una conexión a Internet permanente, con la cual guardará la información recolectada.
Energía	El sistema funcionará a través de una batería de larga duración, que tenga la posibilidad de recargarse usando como fuente de energía al vehículo.
Geometría	Las medidas del sistema no deberán superar los 30 cm de altura o de largo y ancho
Electrónica	Se empleará sensores que puedan detectar información relevante para el reconocimiento de estilo de manejo y un sistema de feedback para informar al conductor.
Software	Se desarrollará una plataforma en la que se permita obtener los datos medidos por el sistema de una forma sencilla.
Mantenimiento	Se deberá realizar un mantenimiento preventivo del sistema cada 6 meses, para asegurar su funcionamiento.
Ergonomía	El sistema de sensores deberá estar en una posición que no afecte a la actividad de conducción y el sistema de feedback debe estar en una posición en la que el conductor pueda recibir el feedback sin comprometer la visibilidad de la tarea de conducción.
Transporte	El sistema será sencillo de instalar y desinstalar, para su uso en un número grande de vehículos
Uso	El sistema deberá usarse durante toda la tarea de conducción a temperatura ambiente y protegido de condiciones climáticas adversas.
Tiempo de entrega	El diseño deberá ser finalizado junto a los documentos correspondientes antes de la semana 15 del presente ciclo académico.

Tabla 3.1 Lista de exigencias

Bibliografía

- [1] “Global plug-in sales for Q1-2018,” 2018. [Online]. Available: <http://www.ev-volumes.com/country/total-world-plug-in-vehicle-volumes/>
- [2] H. Medrano Marin, “Este es el número de muertes por accidentes de tránsito en carreteras del Perú,” *El Comercio*, Febrero 2018. [Online]. Available: <https://elcomercio.pe/peru/numero-accidentes-transito-carreteras-peru-2017-noticia-499060>
- [3] J. L. Izaguirre Barrantes, “Sinistros Viales en el Perú: Reporte Estadístico PNP años 2012-2017 ,” *R2J: Sistemas Integrales Tecnológicos del Transporte*, Diciembre 2017. [Online]. Available: <http://r2jsitt.com/wp-content/uploads/2017/12/Sinistros-Viales-Perú-2012-2017-version-web-VL.pdf>
- [4] C. M. Martinez, M. Heucke, F. Wang, B. Gao, and D. Cao, “Driving style recognition for intelligent vehicle control and advanced driver assistance: A survey,” *IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems*, vol. 19, no. 3, pp. 666–676, March 2018.
- [5] D. Dörr, D. Grabengieser, and F. Gauterin, “Online driving style recognition using fuzzy logic,” in *17th International IEEE Conference on Intelligent Transportation Systems (ITSC)*, Oct 2014, pp. 1021–1026.
- [6] A. Aljaafreh, N. Alshabat, and M. S. N. Al-Din, “Driving style recognition using fuzzy logic,” in *2012 IEEE International Conference on Vehicular Electronics and Safety (ICVES 2012)*, July 2012, pp. 460–463.
- [7] Y. L. Murphey, R. Milton, and L. Kiliaris, “Driver’s style classification using jerk analysis,” in *2009 IEEE Workshop on Computational Intelligence in Vehicles and Vehicular Systems*, March 2009, pp. 23–28.
- [8] *Highway Capacity Manual 2000*. Transportation Research Board, 2000.
- [9] Z. Constantinescu, C. Marinoiu, and M. Vladoiu, “Driving style analysis using data mining techniques,” *International Journal of Computers Communications & Control*, vol. 5, no. 5, pp. 654–663, 2010.
- [10] D. A. Johnson and M. M. Trivedi, “Driving style recognition using a smartphone as a sensor platform,” in *2011 14th International IEEE Conference on Intelligent Transportation Systems (ITSC)*, Oct 2011, pp. 1609–1615.

-
- [11] E. Keogh and C. A. Ratanamahatana, “Exact indexing of dynamic time warping,” *Knowledge and Information Systems*, vol. 7, no. 3, pp. 358–386, Mar 2005. [Online]. Available: <https://doi.org/10.1007/s10115-004-0154-9>
 - [12] J. Echanobe, I. del Campo, and M. V. Martínez, “Design and optimization of a neural network-based driver recognition system by means of a multiobjective genetic algorithm,” in *2016 International Joint Conference on Neural Networks (IJCNN)*, July 2016, pp. 3745–3750.
 - [13] M. V. Ly, S. Martin, and M. M. Trivedi, “Driver classification and driving style recognition using inertial sensors,” in *2013 IEEE Intelligent Vehicles Symposium (IV)*, June 2013, pp. 1040–1045.