

Cuprins

Listă de figuri	3
Listă de tabele	4
Capitolul 1	
DECIZII DE DESIGN	5
1.1 Deciderea asupra modului de stocare a datelor	5
1.1.1 Subiectul problemei	5
1.1.2 Factori de decizie	5
1.1.3 Soluții propuse	5
1.1.4 Decizia	5
1.2 Deciderea asupra comportamentului sincron/asincron	6
1.2.1 Subiectul problemei	6
1.2.2 Factori de decizie	6
1.2.3 Soluții propuse	6
1.2.4 Decizia	6
Capitolul 2	
ARHITECTURA SOFTWARE	7
2.1 Unitatea software PNavServiceImpl	7
2.2 Unitatea software PNavImpl	7
2.3 Unitatea software PNavRecorder	7
2.4 Unitatea software PNavPredictor	8
2.5 Unitatea software PNavConfiguration	8
2.6 Unitatea software PNavCriteria	8
2.7 Unitatea software PNavDataManager	9
2.8 Unitatea software PNavDataStorage	9
Capitolul 3	
STRUCTURA BAZEI DE DATE	10
4.1 Tabelele de date	10

Capitolul 4

STRUCTURA BAZEI DE DATE	11
4.1 Tabelele de date	11

Capitolul 5

DESCRIEREA ALGORITMILOR	12
5.1 Învățarea rutelor	12
5.1.1 Reducerea waypoint-urilor	12
5.1.2 Verificarea rutelor duble	12
5.1.3 Filtrarea rutelor inutile	13
5.2 Eliberarea de spațiu	13
5.3 Furnizarea predicțiilor	13
5.3.1 Filtrarea datelor	13
5.3.2 Frecvența predicției de rute	14
5.3.3 Numărul maxim de predicții	14
5.3.4 Prioritizarea predicțiilor	14
5.3.5 Predicții bazate pe filtrarea rutei în funcție de distanța de la poziția curentă la waypoint-urile rutelor	15
5.3.6 Predicții bazate pe filtrarea rutei în funcție de distanța de la poziția curentă la punctele de start ale rutelor	15

Capitolul 6

MANAGEMENTUL ERORILOR	16
6.1 Tipuri de erori	16
6.2 Detectarea erorilor	16
6.2.1 Erori de secvență	16
6.2.2 Erori la accesarea bazei de date	16
6.2.3 Bază de date coruptă	16
6.3 Tratarea erorilor	16

Listă de figuri

4.1	Structura tabelor de date și relațiile dintre ele	10
4.2	Structura tabelor de date și relațiile dintre ele	11

Listă de tabele

1.1	Compararea principalelor metode de stocare a datelor pe baza factorilor de influențare	6
5.2	Criterii de prioritizare pentru predicția bazată pe rute	14
5.3	Criterii de prioritizare pentru predicția bazată pe rutele din jurul unei poziții	15
5.4	Criterii de prioritizare pentru predicția bazată pe filtrarea rutele în funcție de distanța până la punctul de start al rutei	15

Capitolul 1

DECIZII DE DESIGN

În acest capitol sunt prezentate cele mai importante decizii de design luate în cadrul dezvoltării componentei software.

1.1 Deciderea asupra modului de stocare a datelor

1.1.1 Subiectul problemei

Nevoia modulului de a stoca și de a accesa date stocate anterior.

1.1.2 Factori de decizie

- Consistența datelor stocate
- Utilizarea RAM-ului
- Timp de accesare la pornirea aplicației
- Timp de accesare în cadrul aplicației
- Spațiul ocupat pe disc
- Compatibilitate cu versiunile anterioare

1.1.3 Soluții propuse

În următorul tabel, se presupune ca pentru fișierele binare, XML și JSON este necesară încărcarea datelor la pornirea aplicației. SQLite oferă însă soluții de căutare inteligente, nefiind necesară încărcarea tuturor datelor la pornirea aplicației.

1.1.4 Decizia

S-a decis folosirea SQLite ca format pentru baza de date deoarece îndeplinea toate criteriile specificate.

TABELA 1.1: Compararea principalelor metode de stocare a datelor pe baza factorilor de influențare

	Binar	XML sau JSON	SQLite	Memorare în Cloud
Consistența datelor stocate	Nu	Nu	Da	Da
Utilizarea RAM-ului	Ridicat	Scăzut	Mediu	Mediu
Timp de accesare la pornirea aplicației	Mediu	Ridicat	Scăzut	Scăzut
Timp de accesare în cadrul aplicației	Scăzut	Scăzut	Mediu	Ridicat
Spațiul ocupat pe disc	Scăzut	Ridicat	Scăzut	Foarte scăzut
Compatibilitate cu versiunile anterioare	Nu	Da	Da	Nu

1.2 Deciderea asupra comportamentului sincron/asincron

1.2.1 Subiectul problemei

Există operații care ar putea necesita mai mult timp ($>100\text{ms}$) și nu este vizibil direct faptul că acestea au fost declanșate de către o cerere (exemplu: o nouă poziție este trimisă). O cerere poate declanșată din fire de execuție diferite. Există posibilitatea ca acest lucru să fie realizat sincron, în afara modului, între cereri și răspunsuri, fapt ce poate duce la deadlock.

1.2.2 Factori de decizie

- Timpul în care firul de execuție este blocat de cerere
- Sincronizarea între operații

1.2.3 Soluții propuse

- Procesul se va executa asincron folosind un fir de execuție de lucru
- Procesul se va sincron, în interiorul cererilor

1.2.4 Decizia

Se vor furniza două interfețe diferite. Funcționalitatea va fi oferită printr-o interfață sincronă, ce va fi utilizată în cadrul operațiilor ce au loc pe un singur fir de execuție. O altă interfață va decupla firele de execuție și procesele într-o buclă de lucru. Acest fapt ne oferă libertatea utilizării principiului de multithread-ing (execuția mai multor thread-uri în același pipeline, fiecare având propria secțiune de timp în care este menit să lucreze).

Capitolul 2

ARHITECTURA SOFTWARE

În acest capitol este prezentată partea structurală a modului cât și unitățile software din care acesta este format.

2.1 Unitatea software PNavServiceImpl

Unitatea PNavServiceImpl implementează interfața sincronă și asincronă, și îi oferă totodată dezvoltatorului posibilitatea de a alege ce interfață dorește să folosească.

Cea asincronă are avantajul de a decupla firele de execuție și de a permite rularea activităților în paralel, însă are și dezavantajul necesității de implementare unui mecanism de sincronizare în codul aplicației în care va fi folosit modulul.

2.2 Unitatea software PNavImpl

Deși funcționalitățile de bază precum învățarea și predicția sunt realizate de către unitatea PNavRecorder respectiv PNavPredictor, unitatea PNavImpl realizează funcționalități suplimentare cum ar fi multiple profile de utilizatori, ștergerea bazelor de date.

Funcționalitatea multiplelor profile de utilizatori permite gestionarea mai multor baze de date, ce pot fi selectate pe baza unui ID de profil. Acest ID poate cuprinde valori în intervalul 0-255. Pentru fiecare profil este creat un nou fișier în care vor fi stocate datele de utilizator. Unitatea PNavImpl implementează de asemenea și funcționalități de întreținere a profilelor de utilizator precum ștergerea individuală, ștergerea totală, copierea, schimbarea între profile.

2.3 Unitatea software PNavRecorder

NavRecorder-ul este unitate în care întreg procesul de învățare are loc.

Unitatea primește datele de geolocație și de timp (oră - zi/lună/an) și învață rutele parcurse de către dezvoltator într-un mod inteligent. Acest lucru înseamnă că waypoint-urile (punctele prin care a

trecut utilizatorul în timpul rutei sale) sunt stocate numai când autovehiculul și-a schimbat orientarea semnificativ (valoare standard: $> 15^\circ$) sau distanța dintre waypoint-uri nu este prea scurtă (valoare standard: $> 200\text{m}$). Valori pot fi configurate înaintea procesului de compilare.

Când sesiunea de înregistrare este finalizată, waypoint-urile sunt trimise către unitatea software PNavDataManager pentru a fi scrise în baza de date. Totodată, unitatea are implementate funcționalități de oprire-pornire, lucru ce-i acordă dezvoltatorului dreptul de opri și porni oricând sesiunea de înregistrare.

2.4 Unitatea software PNavPredictor

Rolul unității PNavPredictor este acela de a calcula predicțiile.

Primul pas constă în încărcarea datelor prin unitatea PNavDataManager, care sunt mai departe prioritizate în funcție de criterii specifice (descrise în tabela 5.2, “Criterii de prioritizare pentru predicția bazată pe rute”). Datele pot fi de asemenea filtrate pe baza aceluiași criterii, rezultând astfel o cantitate mai mică de date și un timp mai scurt de încărcare a acestora.

Prioritizarea datelor este bazată atât pe datele de geolocație cât și cele de timp, astfel încât o rută va avea o probabilitate mult mai mare de utilizare într-o anumită zi din săptămână sau la o anumită oră din zi.

Ca și unitatea PNavRecorder, unitatea PNavPredictor are implementate funcționalități de oprire-pornire.

2.5 Unitatea software PNavConfiguration

Unitatea PNavConfiguration configurează unitatea NavPredictor, prin intermediul unor funcții ce folosesc criteriile definite în unitatea PNavCriteria.

2.6 Unitatea software PNavCriteria

Unitatea PNavCriteria conține toate tipurile de criterii ce pot fi folosite la filtrarea sau prioritizarea datelor.

Fiecare criteriu în parte este folosit la procesarea datelor de către unitatea PNavPredictor. După procesarea tuturor criteriilor cea mai probabilă rută este creată.

2.7 Unitatea software PNavDataManager

Unitatea PNavDataManager implementează logica necesară pentru a realiza comunicarea între unitatea PNavDataStorage și restul unităților.

În general, obiectele sunt stocate separat (e.g. rutele sunt stocate separat față de destinațiilor lor). Cum însă pentru predicția unei rute este nevoie de toate informațiile, unitatea PNavDataManager le comasează. Aceasta oferă de asemenea și alte funcționalități precum adăugarea, gruparea, căutarea sau ștergerea de obiecte.

2.8 Unitatea software PNavDataStorage

Unitatea PNavDataStorage este dezvoltată pe baza structurii bazei de date.

În afară de funcționalitatea principală de a stoca sau încărca date, aceasta asigură și accesarea selectivă a obiectelor. Pentru realizarea acestor funcționalități se execută interogări prin intermediul SQLite.

Capitolul 3

STRUCTURA BAZEI DE DATE

4.1 Tabelele de date

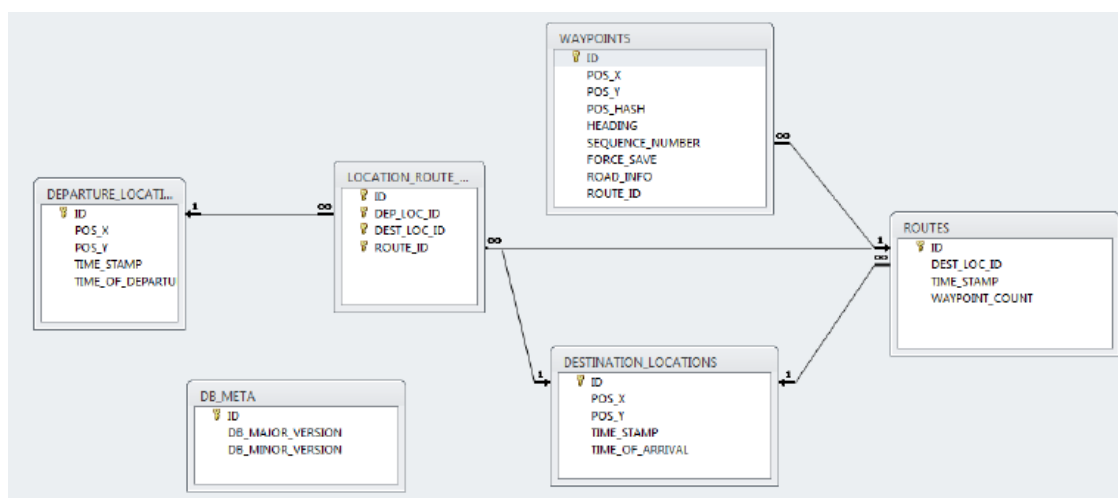


FIGURA 4.1: Structura tabelor de date și relațiile dintre ele

Tabelele din figura de mai sus sunt folosite pentru realizarea structurii întregii baze de date.

Tabela meta este folosită la identificarea versiunii bazei de date. Acest lucru este necesar pentru a detecta compatibilitatea și pentru a permite migrarea către o versiune mai recentă.

Datele înregistrate sunt separate în puncte de plecare, destinații, rute și waypoint-uri. O rută este întotdeauna formată din mai multe waypoint-uri, unul sau mai multe puncte de plecare și una sau mai multe destinații. Ruta (waypoint-urile) sunt stocate numai o singură dată, în timp ce toate punctele de plecare și destinațiile sunt stocate. În acest fel, numărul de destinații poate influența probabilitatea rutei.

Accesul la date se face prin SQLite. Toate datele stocate pot fi atât citite cât și modificate.

Capitolul 4

STRUCTURA BAZEI DE DATE

4.1 Tabelele de date

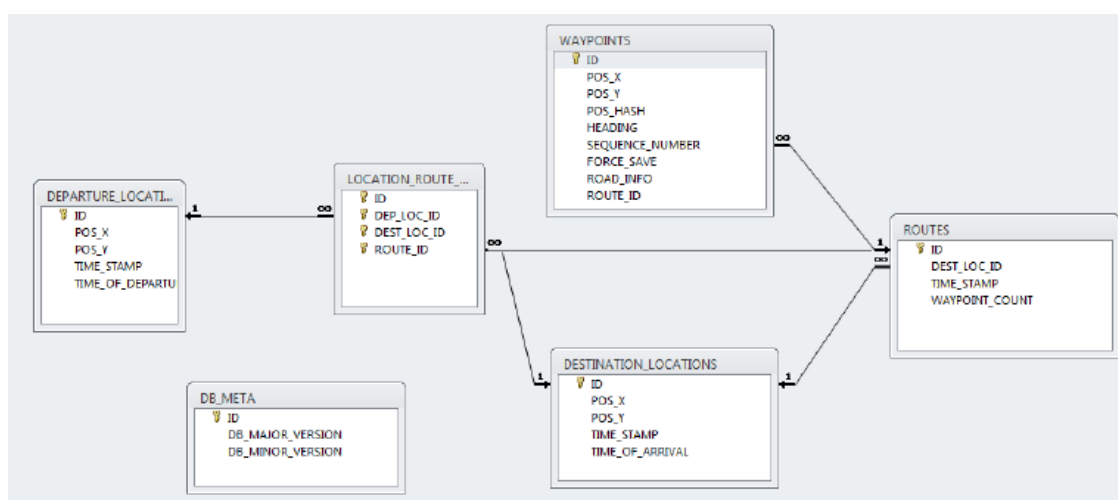


FIGURA 4.2: Structura tabelor de date și relațiile dintre ele

Tabelele din figura de mai sus sunt folosite pentru realizarea structurii întregii baze de date.

Tabela meta este folosită la identificarea versiunii bazei de date. Acest lucru este necesar pentru a detecta compatibilitatea și pentru a permite migrarea către o versiune mai recentă.

Datele înregistrate sunt separate în puncte de plecare, destinații, rute și waypoint-uri. O rută este întotdeauna formată din mai multe waypoint-uri, unul sau mai multe puncte de plecare și una sau mai multe destinații. Ruta (waypoint-urile) sunt stocate numai o singură dată, în timp ce toate punctele de plecare și destinațiile sunt stocate. În acest fel, numărul de destinații poate influența probabilitatea rutei.

Accesul la date se face prin SQLite. Toate datele stocate pot fi atât citite cât și modificate.

Capitolul 5

DESCRIEREA ALGORITMILOR

5.1 Învățarea rutelor

Rutele sunt învățate printr-un mecanism inteligent. Acest lucru are avantajul de a reduce semnificativ baza de date și de a accelera încărcarea datelor.

5.1.1 Reducerea waypoint-urilor

Criteriile pentru excluderea waypoint-urilor sunt:

1. Vehiculul nu și-a schimbat orientarea semnificativ (valoare standard: $> 15^\circ$)
2. Pozițiile sunt apropiate una de cealaltă (valoare standard: $> 200\text{m}$)

Valorile standard pot fi configurate înaintea procesului de compilare.

5.1.2 Verificarea rutelor duble

În cazul în care ruta curentă are o secțiune similară cu o rută deja învățată, unitatea software PNavDataManager va detecta secțiune respectivă și va stoca numai waypoint-urile situate după aceasta. În schimb, toate destinațiile sunt memorate. Criteriile pentru a detecta o astfel de rută sunt:

1. Destinația noii rute trebuie să fie situată într-o rază de 1km față de locația vechii destinații
2. Punctul de start al noii rute trebuie să fie situată într-o rază de 1km față de punctul de plecare vechii destinații
3. Toate waypoint-urile noii rute trebuie:
 - (a) Să fie situat într-o anumită rază față de punctul de start al vechii rute
 - (b) Sau să fie situat într-o anumită rază față de destinația vechii rute
 - (c) Sau să fie situat într-o anumită rază față de un waypoint al vechii rute

Pragurile pot fi configurate înaintea procesului de compilare.

5.1.3 Filtrarea rutelor inutile

În timpul învățării, rutele prea scurte ($< 2\text{km}$) nu vor fi stocate deoarece acest lucru ar însemna faptul că utilizatorul este destul de aproape de destinație.

Totodata, rutele foarte lungi ($> 200\text{km}$) vor fi de asemenea excluse din stocare deoarece ele nu reprezintă rute uzuale.

Pragurile pot fi configurate înaintea procesului de compilare.

5.2 Eliberarea de spațiu

Dacă pragul setat inițial pentru dimensiunea maximă a bazei de date este atins, se va activa funcția de eliberare a spațiului. Aceasta va șterge obiectele cele mai vechi pentru a crea loc pentru obiectele noi.

5.3 Furnizarea predicțiilor

Pentru ca predicțiile să fie disponibile sunt necesari doi pași.

Primul pas reprezintă încărcarea datelor revelante, în timp ce al doilea constă în prioritizarea lor.

5.3.1 Filtrarea datelor

Pentru o încărcare selectivă și mai rapidă a datelor din unitatea PNavDataStorage, sunt create interogări. Sunt definiți trei pași în filtrare, unde pasul următor se execută doar în cazul în care cel curent nu a returnat destule rezultate:

1. Filtrarea rutei în funcție de distanța de la poziția curentă la waypoint-urile rutelor
2. Filtrarea rutei în funcție de distanța de la poziția curentă la punctele de start ale rutelor
3. Filtrarea rutelor în funcție de timpul scurs până la ajungerea la destinație

Toate rutele ce duc la o destinație situată la o distanță mai mică de 1km față de poziția actuală sunt ignorate deoarece utilizatorul aproape a ajuns la eventuala destinație.

În cazul predicțiilor baza pe timp, modulul furnizează o predicție fără a cunoaște ruta, ci doar destinația sa. Un astfel de caz ar fi cel în care utilizatorul a condus pe o rută în intervalul luni-miercuri, însă în ziua de joi a pornit de la o altă locație. Astfel, bazat pe timp, modulul prezice destinația fără a ști ruta corespunzătoare acesteia.

5.3.2 Frecvența predicției de rute

De obicei, waypoint-urile furnizate de modul de predicție sunt transformate într-o rută ce folosește drumuri din hartă, fapt ce durează câteva secunde. Pentru a nu supraîncărca sistemul de navigație cu prea multe predicții, dezolvatorul poate seta timpul minim dintre două predicții. Această setare se poate efectua chiar în timpul rulării.

5.3.3 Numărul maxim de predicții

Pentru a putea suporta multiple platforme, modulul permite setarea numărului maxim de rute prezise ce apar deodată. Această setare se poate efectua chiar în timpul rulării.

5.3.4 Prioritizarea predicțiilor

Există mai multe criterii pentru a stabili prioritatea unei rute.

TABELA 5.2: Criterii de prioritizare pentru predicția bazată pe rute

Criteriu	Descriere	Min (0% probabilitate)	Max (100% probabilitate)	Pondere
Frecvența rutei	Numărul de utilizări al unei rute	Niciodată	Folosită de mai mult de 10 ori	4
Frecvența rutei într-un anumit interval de timp	Numărul de utilizări al unei rute într-un anumit interval de timp (de la -1 oră la +2 ore) față de ora curentă	Niciodată	Folosită de mai mult de 10 ori	1
Frecvența rutei într-o anumită zi	Numărul de utilizări al unei rute în ziua curentă din săptămână	Niciodată	Folosită de mai mult de 10 ori	1
Frecvența rutei într-un anumit grup de zile	Numărul de utilizări al unei rute într-un anumit grup de zile (e.g. luni-vineri)	Niciodată	Folosită de mai mult de 10 ori	1
Ultima utilizare a unei rute	Diferența dintre ultima utilizare a rutei și ora/data curentă	>4 săptămâni	<2zile	3
Distanța până la destinație	Distanța dintre poziția actuală și destinație	>100km	0km	1

5.3.5 Predicții bazate pe filtrarea rutei în funcție de distanța de la poziția curentă la waypoint-urile rutelor

Criteriile definite în tabela 5.2, “Criterii de prioritzare pentru predicția bazată pe rute” sunt extinse prin adăugarea următoarelor criterii:

TABELA 5.3: Criterii de prioritzare pentru predicția bazată pe rutele din jurul unei poziții

Criteriu	Descriere	Min (0% probabilitate)	Max (100% probabilitate)	Pondere
Distanța până la rută	Distanța dintre poziția actuală și waypoint-urile rutei	> 1km	0km	1
Direcția către rută	Diferența dintre orientarea waypoint-urilor și direcția de navigare	180°	0°	1

5.3.6 Predicții bazate pe filtrarea rutei în funcție de distanța de la poziția curentă la punctele de start ale rutelor

Criteriile definite în tabela 5.2, “Criterii de prioritzare pentru predicția bazată pe rute” sunt extinse prin adăugarea următoarelor criterii:

TABELA 5.4: Criterii de prioritzare pentru predicția bazată pe filtrarea rutele în funcție de distanța până la punctul de start al rutei

Criteriu	Descriere	Min (0% probabilitate)	Max (100% probabilitate)	Pondere
Distanța până la punctul de start al rutei	Distanța până la cel mai apropiat punct de start al rutei	> 3km	0km	1

5.3.7 Predicții bazate pe filtrarea rutei în funcție de timpul scurs până la ajungerea la destinație

Pentru acest caz sunt folosite criteriile definite în tabela 5.2, “Criterii de prioritzare pentru predicția bazată pe rute”.

Capitolul 6

MANAGEMENTUL ERORILOR

6.1 Tipuri de erori

- Erori de secvență
- Erori apărute la accesarea bazei de date
- Bază de date coruptă

6.2 Detectarea erorilor

Erorile sunt raportate pentru fiecare apel către și dinspre interfata modului de predicție. Toate funcțiile returnează un număr ce corespunde unui tip de eroare.

6.2.1 Erori de secvență

O mașină de stare va verifica încălcarea ordinii secvențelor.

6.2.2 Erori la accesarea bazei de date

Trebuie evaluate rezultatele funcțiilor native de accesare ale bazei de date.

6.2.3 Bază de date coruptă

Trebuie evaluate rezultatele funcțiilor native de accesare ale bazei de date.

6.3 Tratarea erorilor

În funcție de tipul de eroare, aceasta poate fi prevenită pe viitor sau nu de către dezvoltator.

Există erori de secvență precum “Înainte de apelarea funcției X este necesară pornirea unității software PNavPredictor”. Se poate întâmpla de asemenea ca atunci când dezvoltatorul pornește procesul de predicție de două ori consecutiv să fie întâmpinat de eroarea “Procesul de predicție se

află deja în curs de rulare”. În astfel de cazuri este clar cum se pot preveni erorile.

Mai sunt însă și cazuri ce nu pot fi tratate de către dezvoltator. Astfel de erori sunt cele precum “Baza de date este coruptă”, ce pot să apară în cazul în care fișierul de sistem folosit pentru stocarea datelor este corupt. În aceste situații datele stocate anterior nu mai pot fi recuperate, toate informațiile referitoare la rute fiind definitiv pierdute.