



Projet Intégratif ITIneraire

Arrigoni Ambroise, Fougeray Paul, Sanson Dylan, Sourdille Nathan,
Zouaghi Rayan

ITI3 groupe 1

Titre :

Projet Intégratif ITIneraire

Matières :

Capteurs et Statistiques

Période du projet :

Mars-Mai 2025

Groupe de projet :

Groupe 9

Participant(s) :

Arrigoni Ambroise

Fougeray Paul

Sanson Dylan

Sourdrille Nathan

Zouaghi Rayan

Superviseur(s) :

Condat Robin

Rogozan Alexandrina

Nombre de pages : 23

Date de réalisation :

29 avril 2025

Résumé:

L'objectif de ce projet d'intégration est de concurrencer l'application mobile Strava, dédiée pour l'enregistrement des activités sportives par GPS. Pour cela, vous devrez concevoir et développer un système d'acquisition permettant l'estimation de trajectoire d'un parcours fait à pied.

Table des matières

1	Introduction	2
2	Présentation des capteurs à notre disposition	3
2.1	Description et fonctionnement	3
2.1.1	GPS	3
2.1.2	Accéléromètre	3
2.1.3	Gyroscope	3
2.1.4	Magnétomètre	3
2.2	Avantages et inconvénients	3
2.3	Sources de bruitages et/ou défauts techniques	4
2.4	Calibration effectuée	4
2.4.1	Démarche	4
2.4.2	Expérimentations	4
2.4.3	Démarche	4
2.4.4	Expérimentations	5
2.4.5	Résultats	6
2.5	Choix des paramètres d'acquisition	6
2.5.1	Présentation des paramètres	6
2.5.2	Démarche	7
2.5.3	Expérimentations	7
2.6	Filtrage des signaux bruts	8
2.6.1	Synchronisation des signaux	8
2.6.2	Détection des valeurs aberrantes	8
2.6.3	Lissage et filtrage complémentaire	8
2.6.4	Résultat du prétraitement	9
3	Analyse des performances du système d'acquisition	10
3.1	Méthodologie pour la détermination du paramétrage du système d'acquisition	11
3.2	Description et analyse du choix des méthodes statistiques avec les résultats obtenus	11
3.3	Analyse des résultats de tracking obtenus	11
3.3.1	Mouvement extérieur 1	11
3.4	Analyse des résultats obtenus en cas de défaillance capteur	14
3.4.1	Acquisition immobile extérieur 1	14
3.4.2	Acquisition immobile extérieur 2	17
3.5	Filtrage des signaux bruts	19
3.5.1	Présentation du filtre de Kalman	20
3.5.2	Application dans notre cas	20
4	Conclusion	21
4.1	Citations et références	21
Bibliographie		22
Table des figures		23

Chapitre 1

Introduction

L'objectif principal de ce projet est de concevoir un capteur de position destiné à une application de type STRAVA, dédiée au suivi et à l'analyse des activités sportives en extérieur. Ce dispositif sera constitué de plusieurs capteurs intégrés, notamment un GPS, un accéléromètre, un gyroscope et un magnétomètre. L'intégration de ces différents capteurs vise à fournir des données précises et fiables sur la position, le mouvement et l'orientation de l'utilisateur.

Ce projet s'inscrit dans le cadre de notre formation et constitue une mise en pratique concrète des connaissances théoriques acquises en cours, notamment en matière de capteurs. Il offre également l'opportunité d'appliquer des outils mathématiques, en particulier des méthodes statistiques avancées. À ce titre, l'un des axes majeurs de notre travail sera l'utilisation du filtre de Kalman, un algorithme de filtrage permettant de fusionner efficacement les données issues de capteurs multiples, tout en tenant compte de leur incertitude respective.

Au-delà des aspects techniques, ce projet mettra en valeur le travail en équipe, la répartition des tâches, la collaboration entre membres et la capacité à mener un projet technique de bout en bout. Il s'agit donc d'un exercice complet, à la fois technique, méthodologique et collaboratif, nous préparant à des projets similaires dans un cadre professionnel.

Chapitre 2

Présentation des capteurs à notre disposition

Cette partie a pour but de présenter les capteurs que nous avons utilisés lors des travaux pratiques.

2.1 Description et fonctionnement

2.1.1 GPS

Le capteur GPS (Global Positioning System) est un composant permettant de capter les signaux envoyés par les satellites GPS afin de déterminer une position géographique précise. Pour rappel, le GPS est le nom du système GNSS (Global Navigation Satellite System) développé par les États-Unis. Il s'agit d'un système de positionnement basé sur des satellites artificiels placés en orbite et fonctionnant de manière coordonnée.

Ce réseau repose sur une constellation d'environ 30 satellites opérationnels, situés à une altitude d'environ 20 200 km. La précision pour les usages civils varie généralement entre 3 et 5 mètres. Plus le nombre de satellites captés est élevé, plus la précision augmente, notamment grâce à la correction des erreurs liées à l'atmosphère ou aux interférences.

Le principe de fonctionnement est plutôt simple : chaque satellite émet en continu un signal contenant l'heure exacte d'émission et sa position dans l'espace, transmis à la vitesse de la lumière. À la réception, le capteur GPS calcule sa distance à chaque satellite en mesurant le temps de parcours du signal.

Pour fonctionner correctement, le capteur doit capter les signaux d'au moins quatre satellites : les signaux de trois d'entre eux permettent de déterminer une position en deux dimensions via la trilateration, tandis que le quatrième sert à corriger l'erreur d'horloge du récepteur et à déterminer l'altitude.

Il fournit typiquement des données de latitude, longitude, altitude, vitesse et temps. Ce capteur est essentiel pour le suivi de trajectoire.

2.1.2 Accéléromètre

Un accéléromètre est un dispositif qui mesure l'accélération (ou le mouvement) auquel il est soumis en appliquant le principe fondamentale de la dynamique :

$$\vec{F} = m\vec{a}.$$

En termes simples, l'accéléromètre détecte les changements de vitesse ou de direction. L'accéléromètre fonctionne en mesurant la force exercée sur un petit composant interne, souvent une masse suspendue à un ressort ou un capteur piézoélectrique. Cette masse se

déplace en fonction des variations d'accélération de l'objet. Plus l'objet accélère, plus cette masse se déplace. Ce mouvement est ensuite mesuré par le capteur.

L'accéléromètre mesure les accélérations linéaires le long des trois axes (X, Y et Z). Il permet ainsi de détecter les mouvements, les chocs, et d'estimer l'orientation d'un objet (comme l'inclinaison). Lorsqu'il est combiné avec d'autres capteurs, il peut aussi fournir des informations plus précises sur la position et le mouvement de l'objet dans l'espace.

2.1.3 Gyroscope

Le gyroscope est un capteur qui mesure la vitesse angulaire, c'est-à-dire la rapidité avec laquelle un objet tourne autour de ses axes (X, Y ou Z). Contrairement à l'accéléromètre qui détecte des mouvements linéaires, le gyroscope mesure les rotations. Le principe de fonctionnement du gyroscope repose sur la conservation du moment cinétique. Lorsqu'un rotor (ou masse tournante) est mis en rotation, il tend à conserver son orientation dans l'espace, conformément à la loi :

$$\frac{d\vec{L}_O}{dt} = 0 \Rightarrow \vec{L}_O = \text{Cte}$$

avec \vec{L}_O le moment cinétique par rapport à un point O.

Dans les gyroscopes MEMS (Micro-Electro-Mechanical Systems) modernes, cette rotation est généralement mesurée par effet Coriolis. Une petite structure oscillante à l'intérieur du capteur subit une déviation lorsqu'elle est en mouvement de rotation. Cette déviation est proportionnelle à la vitesse angulaire et peut être détectée électriquement.

Grâce à ces mesures, le gyroscope est capable de suivre les changements d'orientation d'un appareil, ce qui le rend essentiel pour notre processus de développement.

2.1.4 Magnétomètre

Le magnétomètre est un capteur qui mesure l'intensité et la direction d'un champ magnétique, généralement celui de la Terre. Il fonctionne comme une boussole numérique, permettant de déterminer l'orientation absolue d'un objet par rapport au nord magnétique. Contrairement au gyroscope, qui mesure des vitesses de rotation relatives, le magnétomètre fournit un repère fixe dans l'espace.

Le principe de fonctionnement le plus courant repose sur l'effet Hall. Lorsqu'un courant électrique traverse un conducteur ou un semi-conducteur soumis à un champ magnétique perpendiculaire, une différence de potentiel apparaît sur les côtés du matériau. Cette tension, appelée tension de Hall, est proportionnelle à l'intensité du champ magnétique traversant le capteur. Elle est mesurée électroniquement pour en déduire la composante du champ magnétique selon chaque axe (X, Y, Z).

Le magnétomètre permet donc d'obtenir une mesure vectorielle du champ magnétique terrestre, et ainsi de calculer l'orientation d'un objet par rapport aux points cardinaux. Toutefois, il est sensible aux perturbations électromagnétiques de l'environnement (matériaux ferromagnétiques, courants, appareils électroniques, etc.). Pour cette raison, il est souvent

combiné avec un gyroscope et un accéléromètre, permettant une estimation plus fiable et précise de l'orientation dans l'espace.

2.2 Avantages et inconvénients

Chaque capteur présente des avantages et des limites :

- **GPS** : Bonne précision sur la position à grande échelle, mais latence élevée et faible fréquence d'échantillonnage. Inefficace en intérieur.
- **Accéléromètre** : Précis pour les mouvements rapides, mais sensible au bruit et aux erreurs d'intégration.
- **Gyroscope** : Très réactif pour détecter les rotations, mais dérive dans le temps sans recalibrage.
- **Magnétomètre** : Utile pour connaître l'orientation absolue, mais perturbé par les champs magnétiques ambients.

2.3 Sources de bruitages et/ou défauts techniques

Les capteurs sont sujets à différents types de bruits :

- **GPS** : erreurs dues à la météo, aux obstacles (bâtiments), et aux multipaths.
- **Accéléromètre et gyroscope** : bruit thermique, erreurs de biais, et dérive.
- **Magnétomètre** : perturbations électromagnétiques, présence de métaux ferromagnétiques proches.

2.4 Calibration effectuée

2.4.1 Démarche

La calibration vise à réduire les erreurs systématiques. Cette section concerne uniquement le gyroscope. En effet, ce capteur présente une dérive dans le temps, même en l'absence de mouvement. Cela est principalement dû à un biais constant propre à chaque axe de mesure. Il est donc nécessaire d'estimer ce biais afin de le soustraire dynamiquement aux données lors de l'utilisation.

2.4.2 Expérimentations

Pour ce faire, nous avons réalisé une acquisition en maintenant le système complètement à l'arrêt. En théorie, les vitesses angulaires mesurées devraient être nulles. Cependant, on observe que les valeurs dérivent légèrement dans le temps, indiquant la présence d'un biais.

Nous avons enregistré les mesures sur une durée de plusieurs dizaines de secondes, puis calculé la moyenne des valeurs mesurées pour chaque axe (X, Y, Z). Ces moyennes ont ensuite été utilisées comme biais statique à corriger.

Un graphique de l'évolution des mesures brutes au cours du temps met clairement en évidence cette dérive, notamment sur l'axe Z (à insérer si disponible).

2.4.3 Démarche

La calibration vise à réduire les erreurs systématiques. Pour l'accéléromètre et le gyroscope, nous avons mesuré les valeurs à l'arrêt afin de corriger les biais.

- **GPS** : Nous avons paramétré le GPS de telle sorte que MODE_GNSS = GPS_BEIDOU_GLONASS. Cela permet de bénéficier d'une couverture satellite plus dense et plus stable, réduisant ainsi les pertes de signal et améliorant la précision de la position, notamment en milieu urbain ou boisé. Cette configuration maximise le nombre de satellites visibles en continu. Par exemple, lors de nos acquisitions, notre GPS détectait une trentaine de satellites dans de bonnes conditions.
 - **Accéléromètre** : Deux paramètres doivent être ajustés : la plage de mesure et la fréquence d'échantillonnage. La plage de mesure permet d'adapter la sensibilité du capteur aux accélérations attendues ($\pm 2g$, $\pm 4g$, etc.). Une plage trop grande réduit la précision sur de petites accélérations, tandis qu'une plage trop petite peut entraîner une saturation. La fréquence d'échantillonnage permet de suivre des variations rapides du mouvement : une fréquence trop basse peut lisser ou perdre des événements rapides.
 - **Gyroscope** : Très réactif pour détecter les rotations, mais sujet à la dérive sans recalibrage. Nous avons ajusté deux paramètres : la plage de mesure (en $^{\circ}/s$) pour adapter le capteur aux vitesses angulaires attendues, et la fréquence d'échantillonnage pour capturer les variations rapides de rotation.
 - **Magnétomètre** : Utile pour connaître l'orientation absolue, mais sensible aux perturbations magnétiques ambiantes. Deux paramètres ont été considérés : la fréquence d'échantillonnage et la plage de mesure. Un calibrage manuel a également été effectué par des mouvements circulaires (en forme de 8) pour linéariser la réponse.
 - **LIDAR** : Même si nous ne l'avons pas utilisé dans ce projet, nous avons observé en travaux pratiques que certains paramètres influencent ses performances, notamment les angles de balayage : MIN_ANGLE et MAX_ANGLE, qui permettent de concentrer la mesure sur une zone d'intérêt.

2.4.4 Expérimentations

Nous avons relevé les valeurs brutes en réalisant à chaque fois le même parcours en extérieur. Des tests répétés ont été effectués pour valider la stabilité des coefficients de correction.

- **GPS** : Grâce au mode multi-constellation (`GPS_BEIDOU_GLONASS`), nous avons constaté une excellente stabilité du signal, avec un nombre constant de satellites visibles. Les trajectoires étaient plus lisses et moins sujettes aux discontinuités.

- **Accéléromètre** : Nous avons réalisé 20 acquisitions en modifiant progressivement les couples plage de mesure / fréquence d'échantillonnage. Ne disposant pas de référence externe précise (comme un téléphone ou un système optique), nous avons comparé les données entre elles pour détecter les combinaisons les plus stables. *Pour cela, un test statistique comme l'analyse de la variance (ANOVA) ou le test de Kruskal-Wallis (si les données ne sont pas normales) peut être utilisé pour comparer la dispersion des mesures en fonction des couples de paramètres. Cela permet d'identifier le réglage offrant la meilleure cohérence.*
- **Gyroscope** : Les biais ont été mesurés à l'arrêt pour chaque axe (X, Y, Z), puis sous-traités dynamiquement durant les acquisitions. Cela a permis de réduire la dérive constatée au fil du temps.
- **Magnétomètre** : Le calibrage manuel a été effectué par des mouvements de type "8" dans l'espace pour estimer et corriger les biais internes dus aux perturbations magnétiques. Les résultats montrent une amélioration notable de la cohérence des mesures d'orientation.
- **LIDAR** : Lors des TPs, nous avons observé que restreindre l'angle de balayage permet de concentrer l'analyse sur une zone précise (par exemple un seul côté du capteur), ce qui peut réduire les données inutiles et améliorer la réactivité du traitement.

2.4.5 Résultats

Les données corrigées présentent une réduction notable du biais et une meilleure cohérence entre les capteurs. Lors des déplacements rectilignes ou des rotations contrôlées, les trajectoires obtenues sont plus fluides et précises. L'utilisation de constellations multiples pour le GPS s'est révélée particulièrement efficace, et le recalibrage des capteurs inertIELS a permis de limiter les dérives et d'obtenir une estimation de mouvement plus fiable.

2.5 Choix des paramètres d'acquisition

Comme indiqué ci-dessus, nous disposons de quatre capteurs :

- Un GPS (le module GNSS)
- Un gyroscope et un accéléromètre (LSM6DSO)
- Un magnétomètre (LIS3MDL)
- Un LiDAR (RPLIDAR A1M8)

Tous les capteurs utilisés lors des TPs nécessitent une configuration adéquate de leurs paramètres, à l'exception du module GNSS.

Avant d'expliquer le choix de nos paramètres, commençons par les présenter.

2.5.1 Présentation des paramètres

Accéléromètre

Pour l'accéléromètre, deux paramètres importants sont à considérer :

- Les plages de mesure disponibles, c'est-à-dire la vitesse à laquelle les mesures sont mises à jour sont : $\pm 2G$, $\pm 4G$, $\pm 8G$, $\pm 16G$
- Les fréquences d'acquisition possibles sont : 12.5 Hz, 26 Hz, 52 Hz, 104 Hz, 208 Hz, 416 Hz, 833 Hz, 1660 Hz, 3330 Hz, 6660 Hz

Gyroscope

Pour le gyroscope, les paramètres sont similaires, mais avec des valeurs différentes :

- Les plages de mesure disponibles sont : 125 dps, 250 dps, 500 dps, 1000 dps, 2000 dps
- Les fréquences d'acquisition possibles sont : 12.5 Hz, 26 Hz, 52 Hz, 104 Hz, 208 Hz, 416 Hz, 833 Hz, 1660 Hz, 3330 Hz, 6660 Hz

2.5.2 Démarche

La calibration vise à réduire les erreurs systématiques. Pour l'accéléromètre et le gyroscope, nous avons mesuré les valeurs à l'arrêt afin de corriger les biais.

- **GPS** : Nous avons paramétré le GPS de telle sorte que `MODE_GNSS = GPS_BEIDOU_GLONASS`. Cela permet de bénéficier d'une couverture satellite plus dense et plus stable, réduisant ainsi les pertes de signal et améliorant la précision de la position, notamment en milieu urbain ou boisé.
Cette configuration maximise le nombre de satellites visibles en continu. Par exemple, lors de nos acquisitions, notre GPS détectait une trentaine de satellites dans de bonnes conditions.
- **Accéléromètre** : Deux paramètres doivent être ajustés : la plage de mesure et la fréquence d'échantillonnage. La plage de mesure permet d'adapter la sensibilité du capteur aux accélérations attendues ($\pm 2g$, $\pm 4g$, etc.).
Une plage trop grande réduit la précision sur de petites accélérations, tandis qu'une plage trop petite peut entraîner une saturation.
La fréquence d'échantillonnage permet de suivre des variations rapides du mouvement : une fréquence trop basse peut lisser ou perdre des événements rapides.

Cependant, il est important de noter que l'utilisation d'une fréquence et d'une plage de mesure élevées entraîne une consommation d'énergie et des besoins en calcul plus importants. Par conséquent, pour les applications ne nécessitant pas une réactivité élevée ou ne mesurant pas de grandes valeurs, il est recommandé d'opter pour des paramètres plus modestes.

Cela permet de préserver les ressources énergétiques et de calcul, contribuant ainsi à une utilisation plus écologique et efficace des capteurs.

- **Magnétomètre** : Utile pour connaître l'orientation absolue, mais sensible aux perturbations magnétiques ambiantes. Deux paramètres ont été considérés : la fréquence d'échantillonnage et la plage de mesure. Un calibrage manuel a également été effectué par des mouvements circulaires (en forme de 8) pour linéariser la réponse.
- **LIDAR** : Même si nous ne l'avons pas utilisé dans ce projet, nous avons observé en travaux pratiques que certains paramètres influencent ses performances, notamment les angles de balayage : MIN_ANGLE et MAX_ANGLE, qui permettent de concentrer la mesure sur une zone d'intérêt.

2.5.3 Expérimentations

Nous avons relevé les valeurs brutes en réalisant à chaque fois le même parcours en extérieur. Des tests répétés ont été effectués pour valider la stabilité des coefficients de correction.

- **GPS** : Grâce au mode multi-constellation (GPS_BEIDOU,GLONASS), nous avons constaté une excellente stabilité du signal, avec un nombre constant de satellites visibles. Les trajectoires étaient plus lisses et moins sujettes aux discontinuités.
- **Accéléromètre** : Nous avons réalisé 20 acquisitions en modifiant progressivement les couples plage de mesure / fréquence d'échantillonnage. Ne disposant pas de référence externe précise (comme un téléphone ou un système optique), nous avons comparé les données entre elles pour détecter les combinaisons les plus stables. *Pour cela, un test statistique comme l'analyse de la variance (ANOVA) ou le test de Kruskal-Wallis (si les données ne sont pas normales) peut être utilisé pour comparer la dispersion des mesures en fonction des couples de paramètres. Cela permet d'identifier le réglage offrant la meilleure cohérence.*
- **Magnétomètre** : Le calibrage manuel a été effectué par des mouvements de type "8" dans l'espace pour estimer et corriger les biais internes dus aux perturbations magnétiques. Les résultats montrent une amélioration notable de la cohérence des mesures d'orientation.
- **LIDAR** : Lors des TPs, nous avons observé que restreindre l'angle de balayage permet de concentrer l'analyse sur une zone précise (par exemple un seul côté du capteur), ce qui peut réduire les données inutiles et améliorer la réactivité du traitement.

2.6 Filtrage des signaux bruts

Le filtrage des données brutes consiste à effectuer un prétraitement afin d'améliorer la qualité des signaux issus des capteurs. L'objectif principal est de garantir la cohérence des acquisitions et de supprimer les valeurs aberrantes (outliers) susceptibles de fausser les analyses ou traitements ultérieurs.

2.6.1 Synchronisation des signaux

Avant tout traitement, nous avons procédé à la synchronisation temporelle des différentes acquisitions issues des capteurs (gyroscope, accéléromètre, magnétomètre, etc.). Cela permet de garantir que les mesures analysées correspondent aux mêmes instants physiques,

ce qui est essentiel pour toute fusion ou comparaison de données multisources. La synchronisation a été réalisée en alignant les horodatages fournis par chaque capteur.

2.6.2 Détection des valeurs aberrantes

Une fois les données synchronisées, nous avons utilisé des représentations graphiques de type **boxplot** (ou boîtes à moustaches) pour visualiser la distribution des données de chaque capteur. Ces graphiques permettent d'identifier facilement les éventuelles valeurs aberrantes, c'est-à-dire les points très éloignés de la médiane ou dépassant l'intervalle interquartile étendu (défini en cours par $[Q1 - 1,5 \times IQR, Q3 + 1,5 \times IQR]$).

Ces valeurs peuvent provenir de bruits ponctuels, de pertes de signal ou d'erreurs transitoires dans la transmission. Elles ont été exclues des jeux de données à l'aide d'un filtre conditionnel simple basé sur ces bornes statistiques.

2.6.3 Lissage et filtrage complémentaire

En complément, un filtrage numérique a pu être appliqué sur certaines séries temporelles à fort bruit, notamment via un filtre passe-bas de type moyenne glissante (moving average) ou un filtre de Savitzky-Golay, selon le type de signal et le niveau de bruit observé. Cela permet de réduire les fluctuations rapides non représentatives sans altérer les tendances générales du mouvement.

2.6.4 Résultat du prétraitement

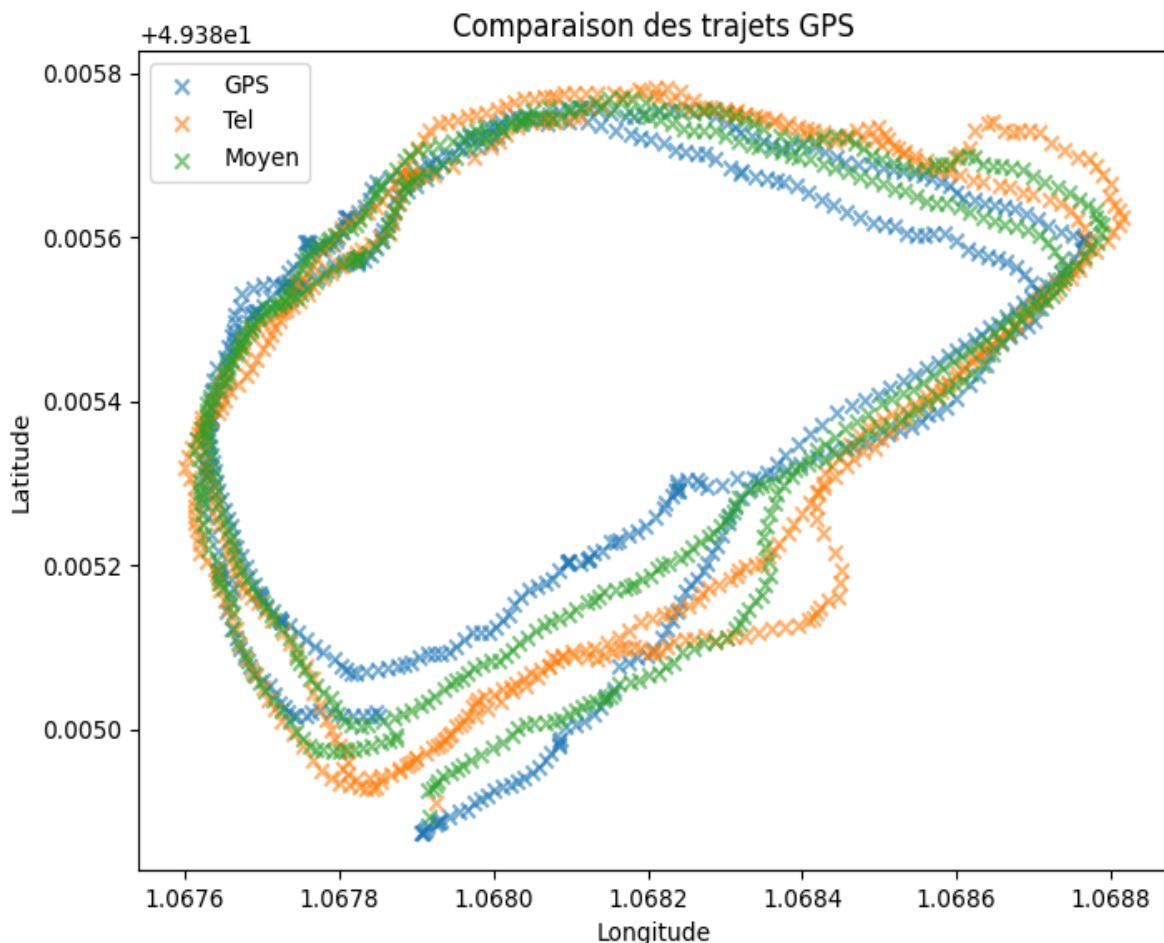
Après filtrage, les signaux présentent une meilleure continuité et une diminution significative du bruit. Les valeurs extrêmes ont été supprimées, rendant les signaux plus exploitables pour les étapes suivantes telles que la calibration dynamique ou la fusion multicapteurs.

Chapitre 3

Analyse des performances du système d'acquisition

- 3.1 Méthodologie pour la détermination du paramétrage du système d'acquisition
- 3.2 Description et analyse du choix des méthodes statistiques avec les résultats obtenus
- 3.3 Analyse des résultats de tracking obtenus
 - 3.3.1 Mouvement extérieur 1

Comparaison des trajets



Dans cette exemple, on a fait deux tours à l'extérieur et on remarque qu'en prenant les données du téléphone comme repère. Le GPS qu'on utilise n'est pas trop mauvais (FIXEZ çA JE DIS DE LA MERDE).

Comparaison latitude et longitude

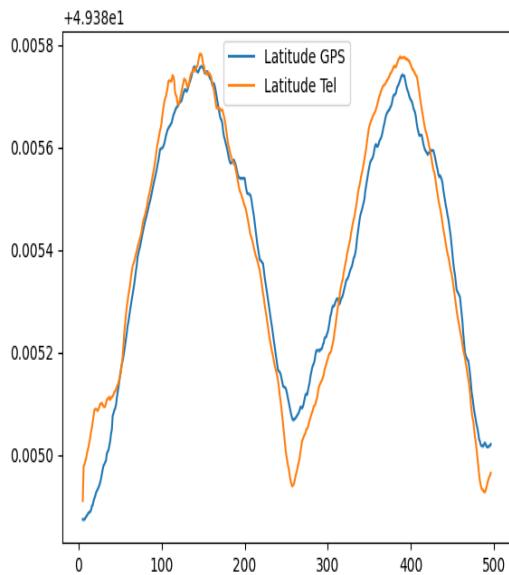


Figure 2 : Comparaison latitude (Gps vs Téléphone)

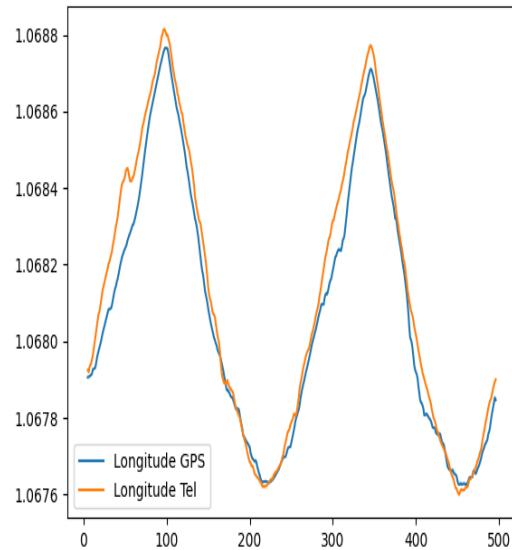


Figure 3 : Comparaison longitude (Gps vs Téléphone) mouvement extérieur1

Boite à moustache vitesse / accélération

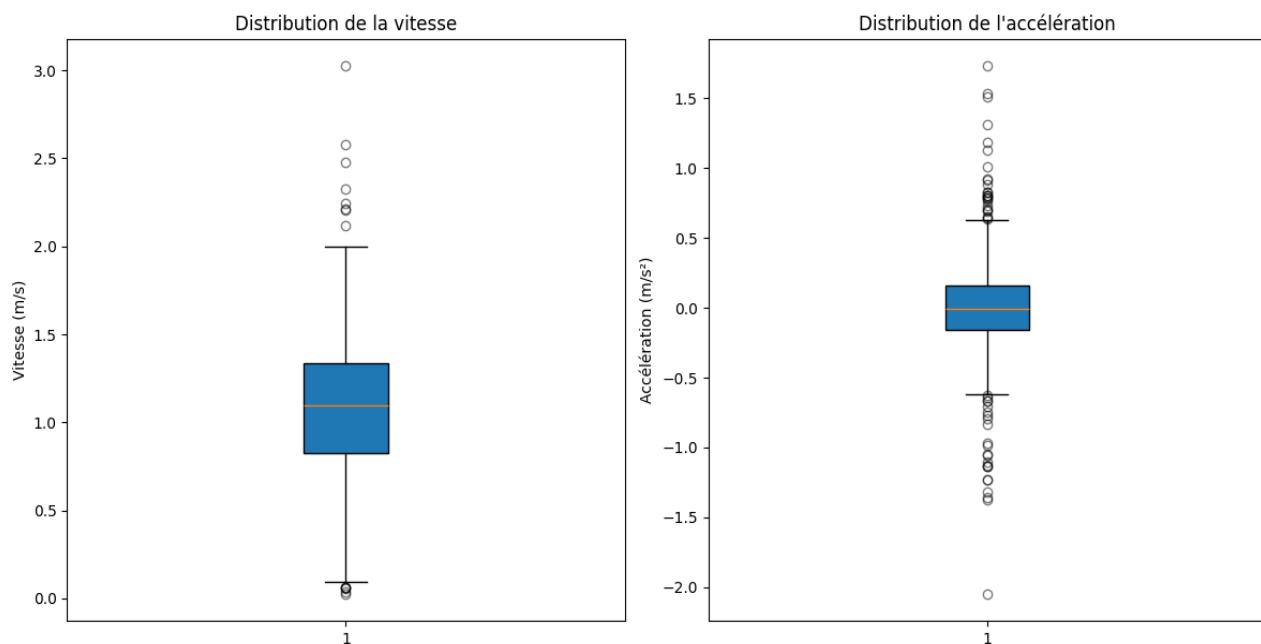


Figure 4 : Boite à moustache

Evolution de l'erreur mouvement extérieur1

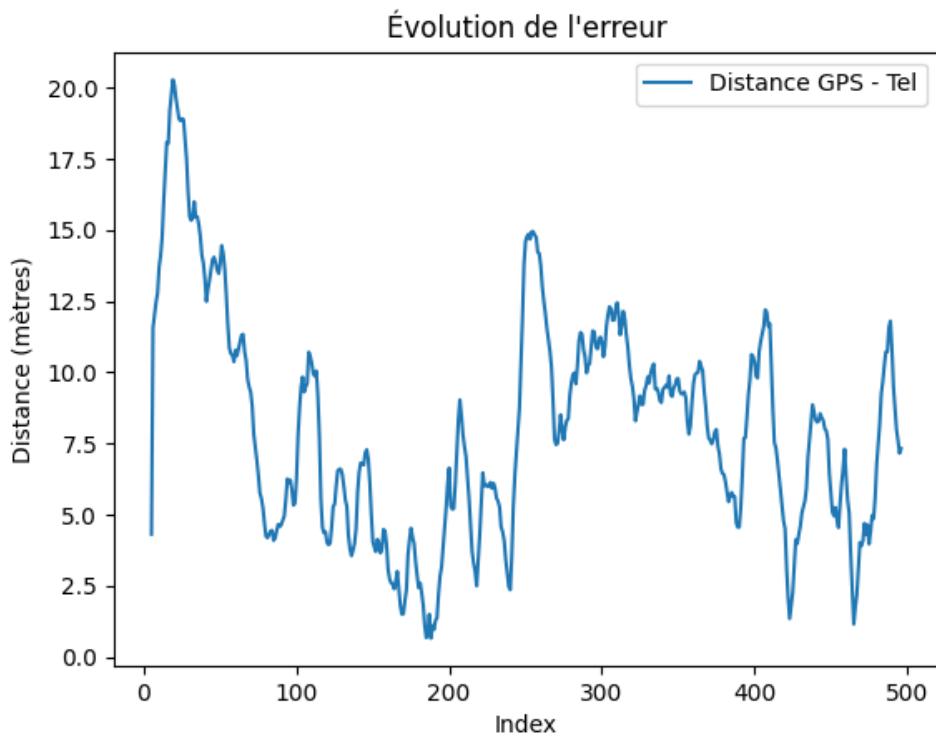


Figure 5 : Evolution de l'erreur en cours du temps

Valeurs aberrantes

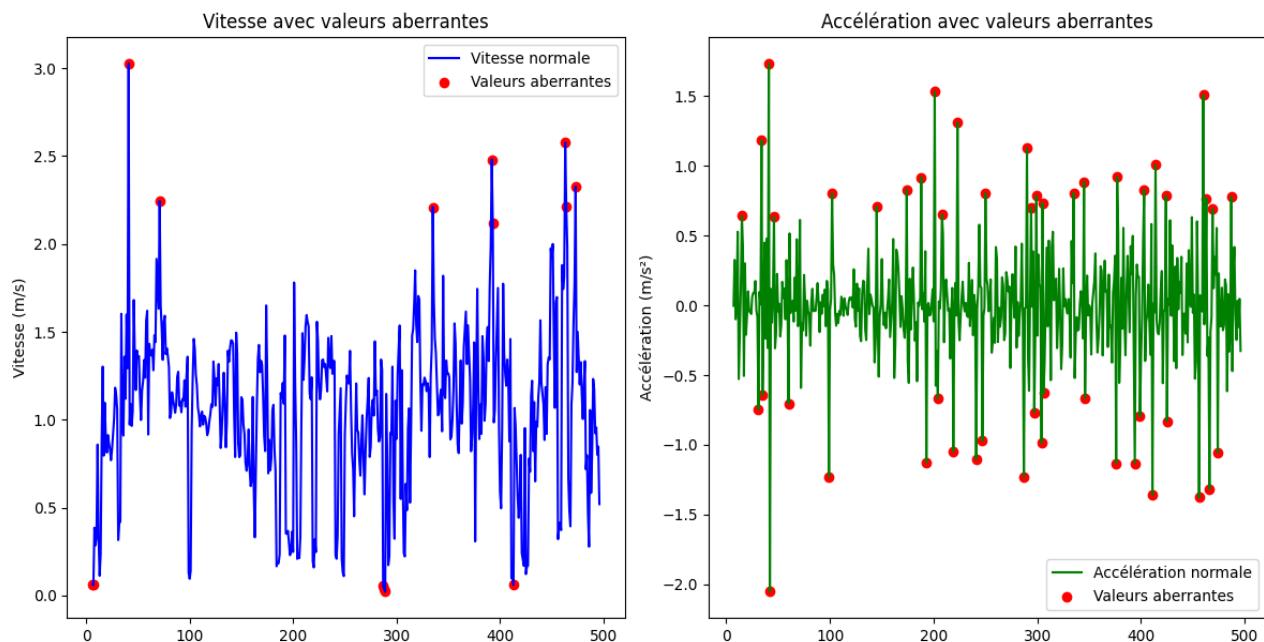


Figure 6 : Valeurs aberrantes

3.4 Analyse des résultats obtenus en cas de défaillance capteur

3.4.1 Acquisition immobile exterieur 1

Comparaison trajet Gps vs Téléphone

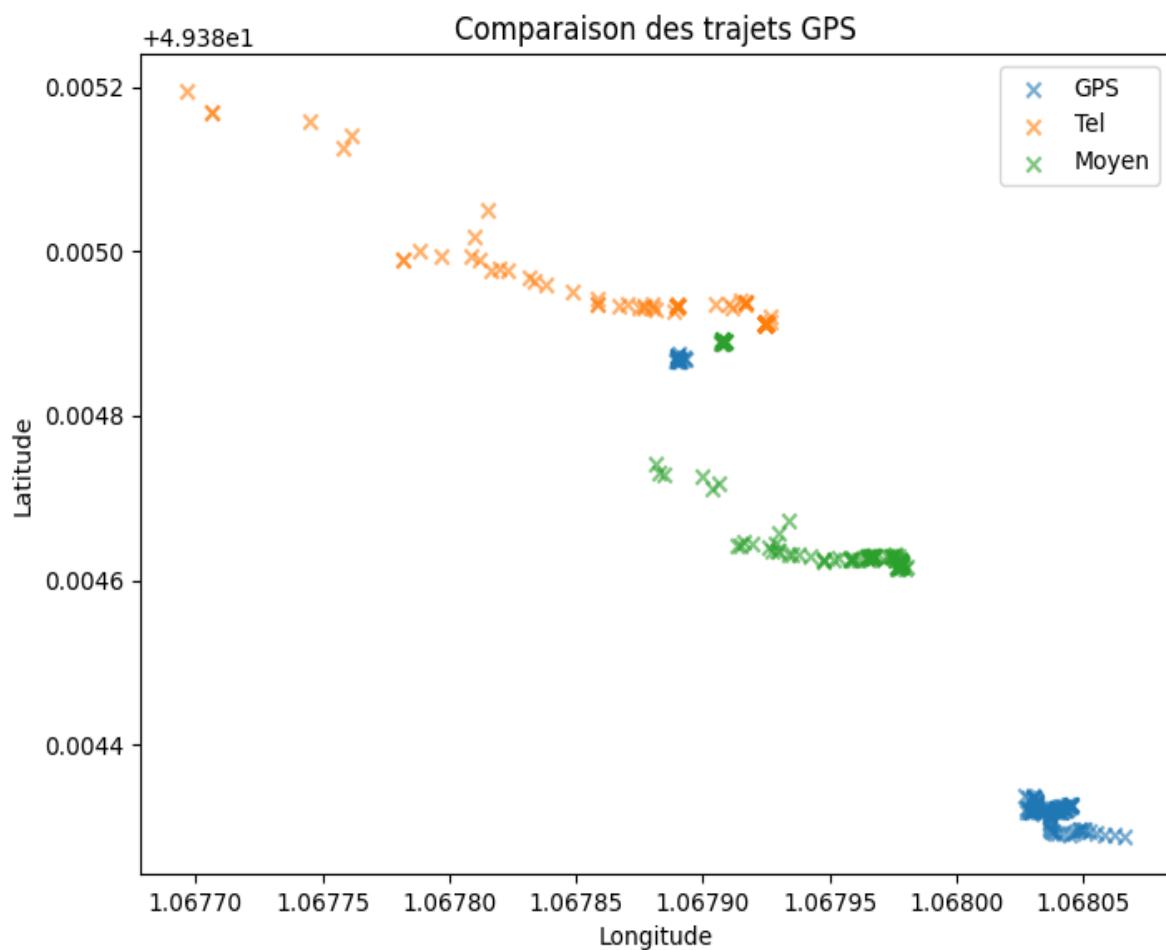


Figure 7 : Comparaison trajet immobile extérieur 1 (Gps vs Téléphone)

On remarque que même à l'extérieur, les acquisitions du gps et du téléphone ne sont pas assez précises. Le trajet nous indique qu'on était en mouvement même si on était immobile.

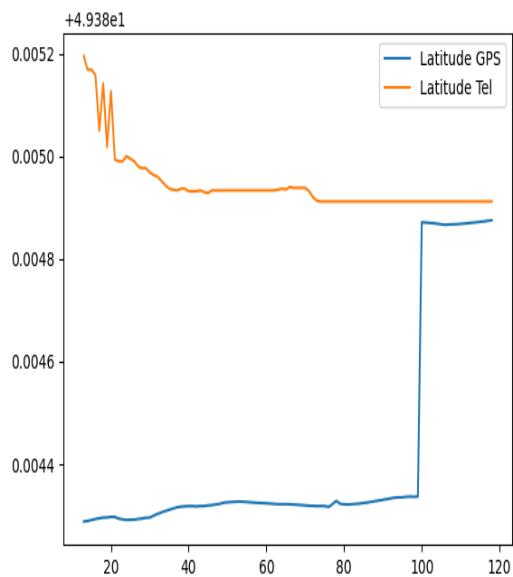


Figure 8 : Comparaison latitude (Gps vs Téléphone)

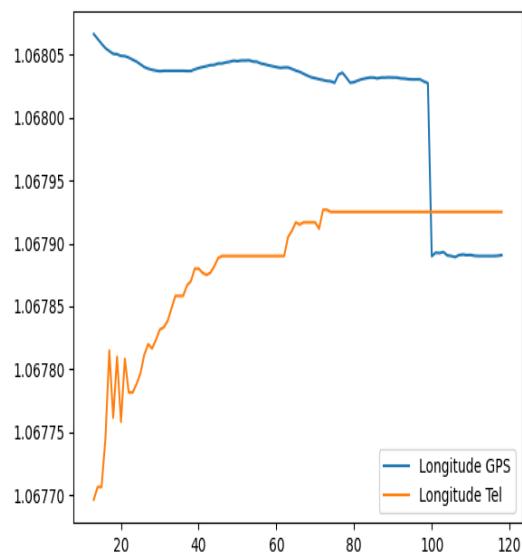


Figure 9 : Comparaison longitude (Gps vs Téléphone)

Comparaison latitude et longitude Boite à moustache vitesse / accélération

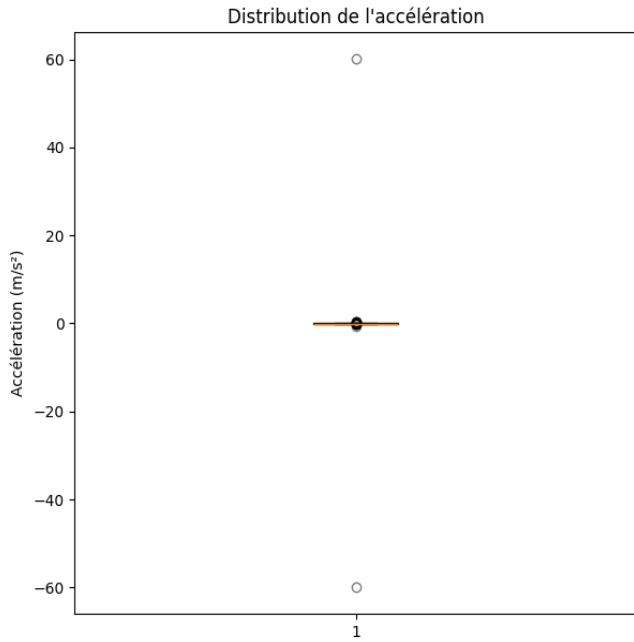
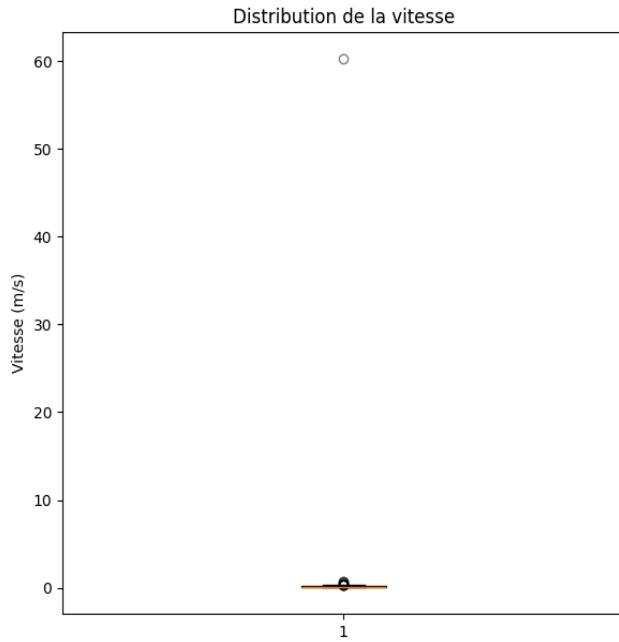


Figure 10 : Boite à moustache

Evolution de l'erreur

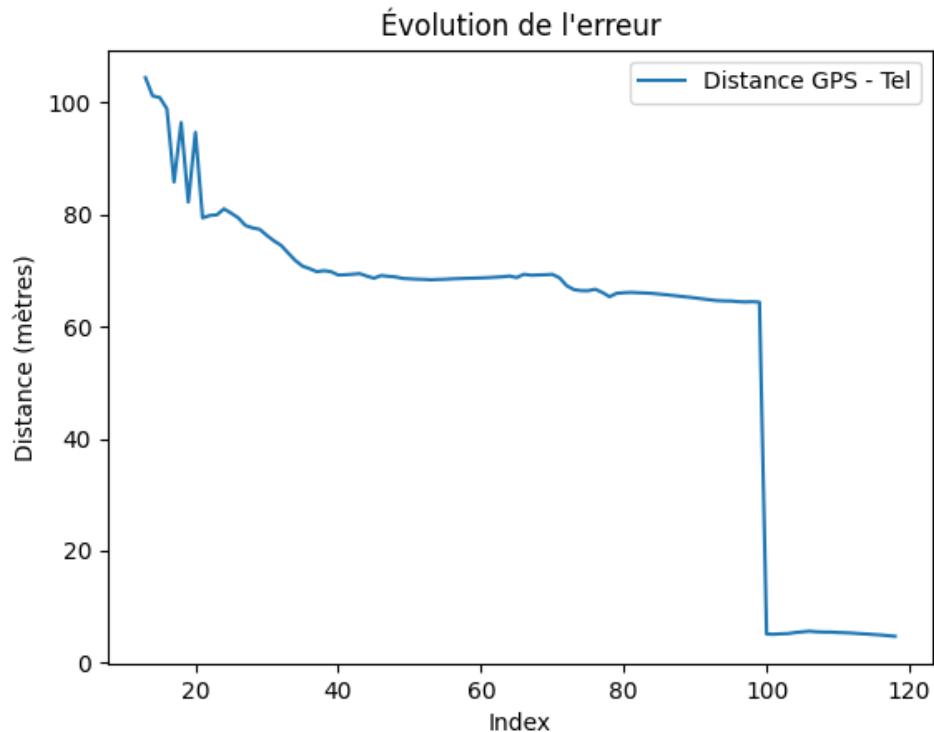


Figure 11 : Evolution de l'erreur en cours du temps

Valeurs aberrantes

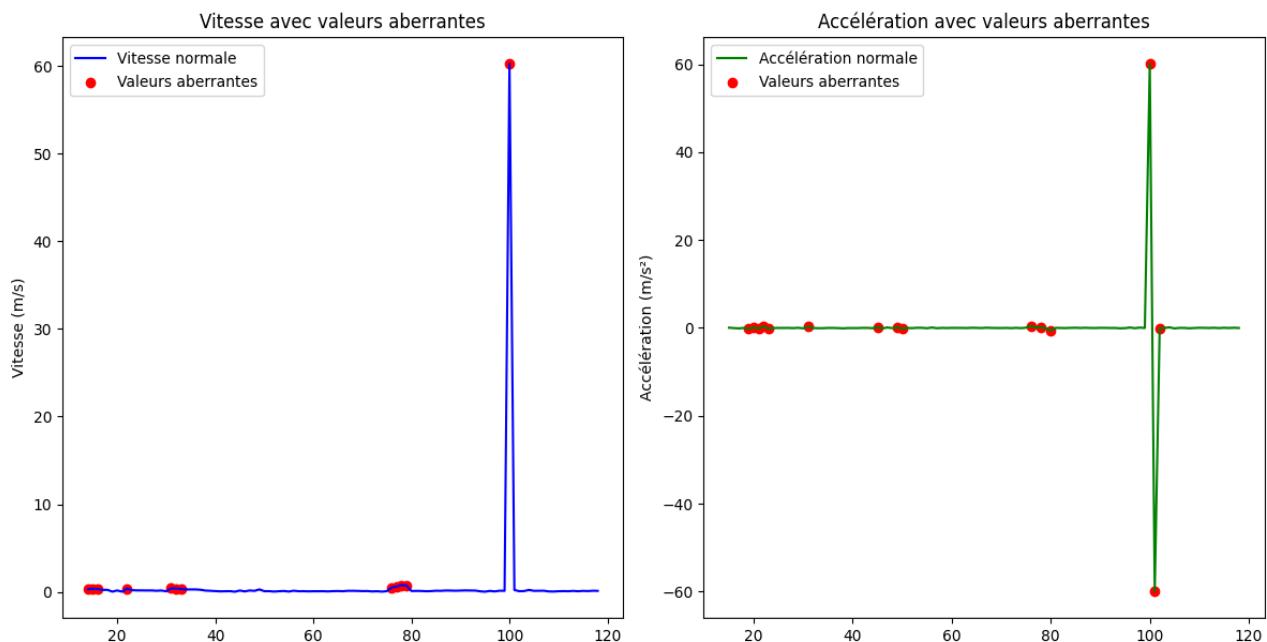


Figure 12 : Valeurs aberrantes

3.4.2 Acquisition immobile extérieur 2

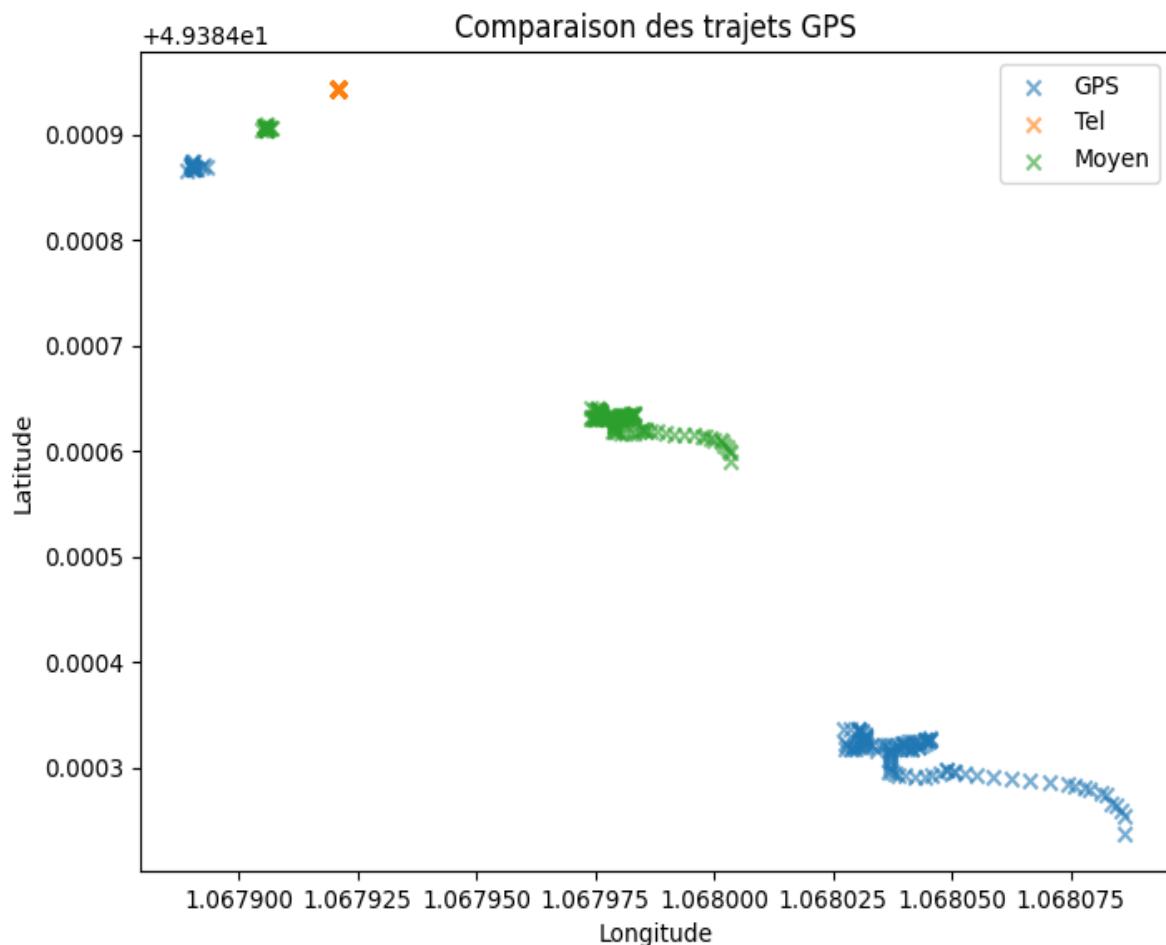


Figure 13 : Comparaison trajet immobile extérieur 2 (Gps vs Téléphone)

Ici, on peut remarquer que les données fournies par le téléphone sont beaucoup plus précises que les données fournies. En effet, on ne peut pas se fier aux données du GPS. (à conclure après je sais pas voir avec la démarche etc)

subsubsectionComparaison latitude et longitude

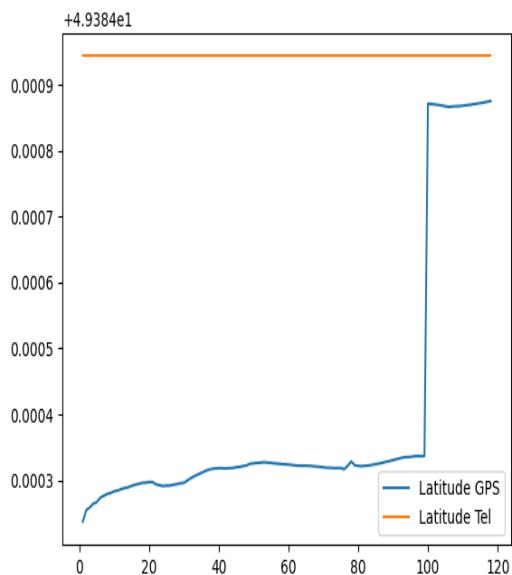


Figure 14 : Comparaison latitude (Gps vs Téléphone) immobile exterieur 2

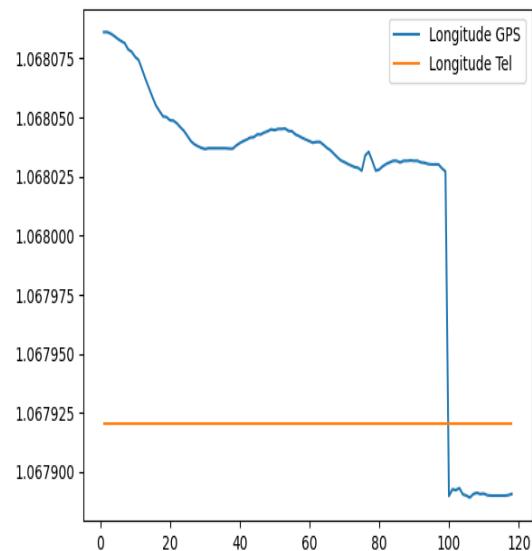


Figure 15 : Comparaison longitude (Gps vs Téléphone) immobile exterieur 2

Boite à moustache vitesse / accélération

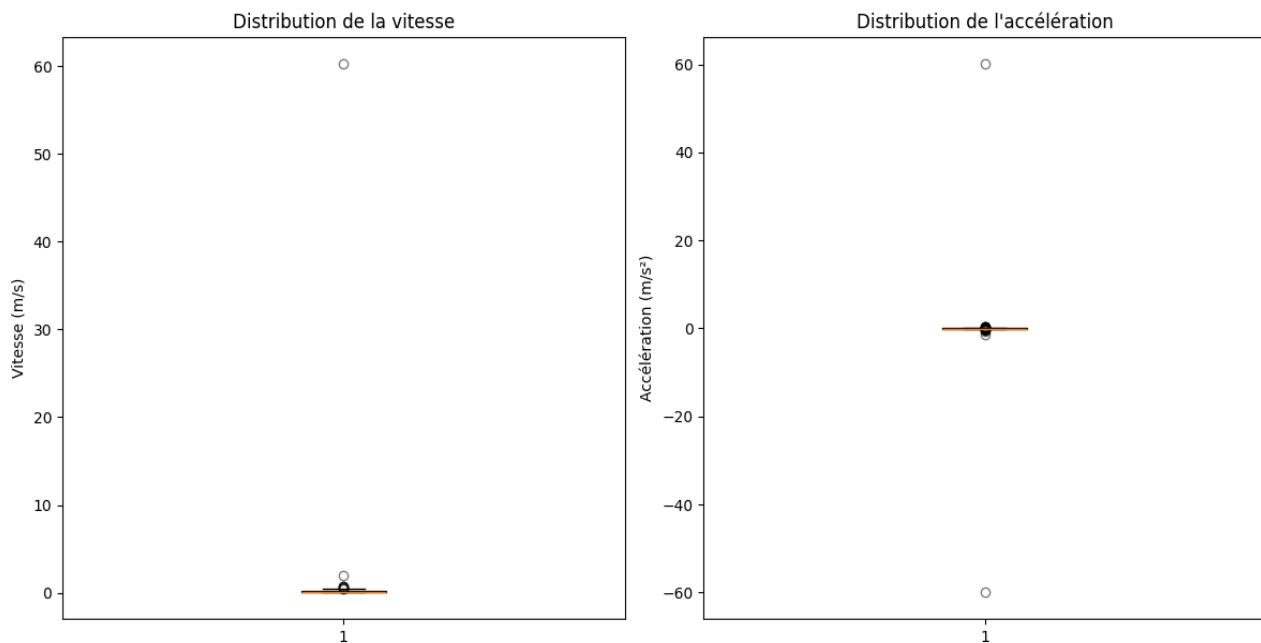


Figure 16 : Boite à moustache

Evolution de l'erreur

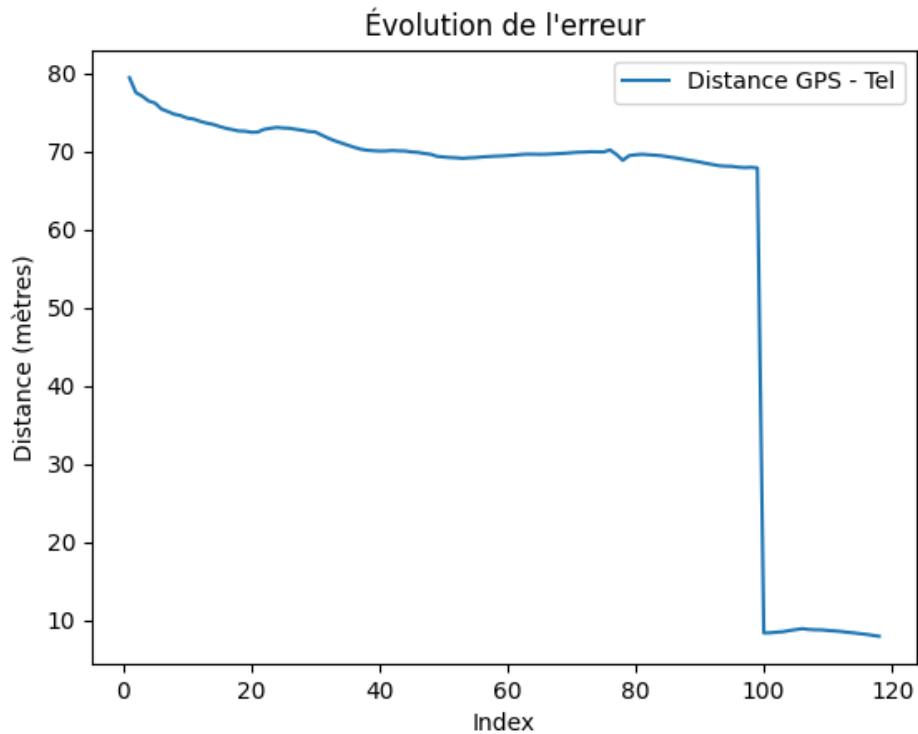


Figure 17 : Evolution de l'erreur en cours du temps

Valeurs aberrantes

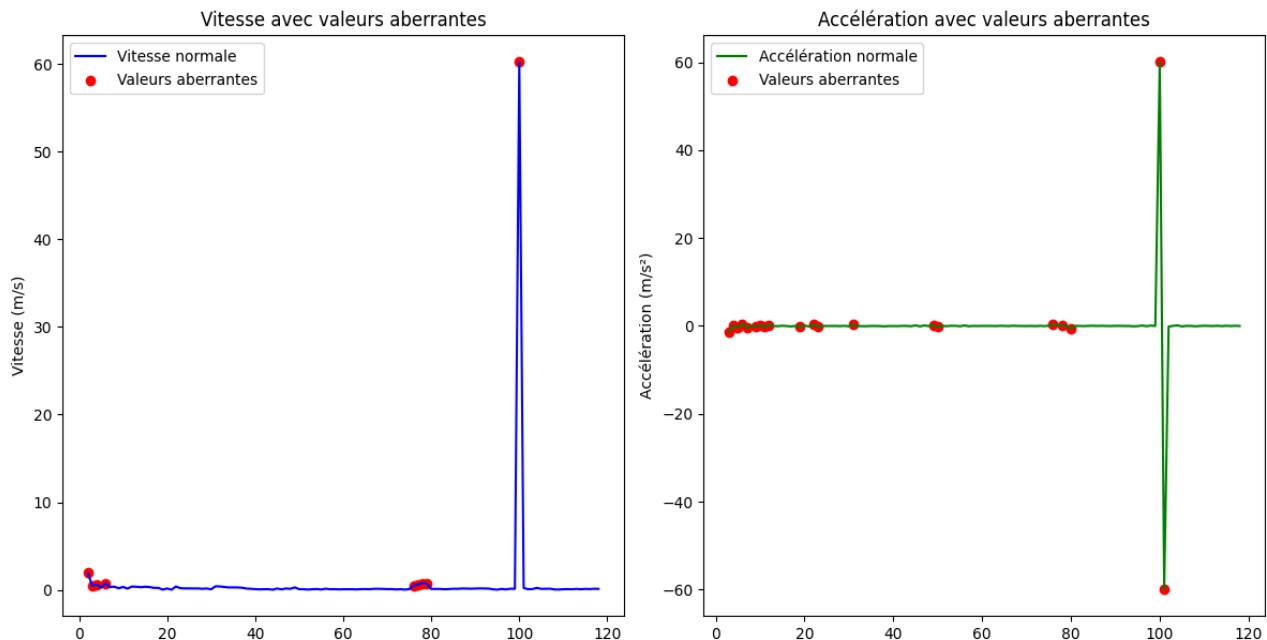


Figure 18 : Valeurs aberrantes

3.5 Filtrage des signaux bruts

Pour filtrer nos données, nous avons mis en place le filtre de Kalman.

3.5.1 Présentation du filtre de Kalman

Le filtre de Kalman est un algorithme récursif d'estimation d'état, largement utilisé dans les systèmes de navigation, de robotique et de traitement du signal. Il permet de combiner les mesures provenant de différents capteurs tout en tenant compte de leurs incertitudes respectives, afin d'obtenir une estimation plus fiable et plus précise de la variable d'intérêt (position, vitesse, orientation, etc.).

Le principe du filtre de Kalman repose sur deux étapes principales :

- **Prédiction** : à partir du modèle dynamique du système, le filtre prédit l'état futur et son incertitude.
- **Mise à jour (correction)** : lorsque de nouvelles mesures sont disponibles, le filtre corrige son estimation en fonction de l'erreur observée entre la prédiction et la mesure réelle.

Mathématiquement, le filtre de Kalman repose sur l'hypothèse que les erreurs de mesure et les incertitudes sont de nature gaussienne (bruit blanc) et que le système peut être modélisé de manière linéaire. Pour des systèmes non linéaires, des variantes comme le filtre de Kalman étendu (EKF) ou le filtre de Kalman non linéaire (UKF) sont utilisées.

3.5.2 Application dans notre cas

Dans notre projet, le filtre de Kalman a été utilisé pour fusionner les données de l'accéléromètre et du gyroscope. L'accéléromètre fournit une estimation de l'orientation à long terme mais bruitée, tandis que le gyroscope offre des mesures plus stables à court terme mais sujettes à la dérive. Le filtre de Kalman permet de combiner ces deux sources d'information pour obtenir une estimation de l'orientation à la fois stable et précise.

Cette fusion permet de limiter les effets des bruits haute fréquence de l'accéléromètre et de compenser la dérive du gyroscope, ce qui est essentiel pour une utilisation fiable des capteurs dans un système embarqué.

Chapitre 4

Conclusion

4.1 Citations et références

Bibliographie

- [1] Albert Einstein. *Zur Elektrodynamik bewegter Körper.* Annalen der Physik, 1905.
- [2] Stéphane Calderon, Floris Chabert. *Filtrage de Kalman appliqué à une centrale inertielle multi-capteurs,* École Nationale Supérieure des Télécommunications, Paris. Disponible à : <https://igns.wdfiles.com/local--files/filtre-de-kalman/Kalman.pdf>, (Consulté le 01/04/2025).
- [3] *Matrice jacobienne,* Wikipédia, l'encyclopédie libre. Disponible à : https://fr.wikipedia.org/wiki/Matrice_jacobienne, (Consulté le 01/04/2025).
- [4] *Filtre de Kalman,* Wikipédia, l'encyclopédie libre. Disponible à : https://fr.wikipedia.org/wiki/Filtre_de_Kalman, (Consulté le 01/04/2025).

Contenu de l'annexe A.

Table des figures

1	Comparaison trajet mouvement extérieur 1 (Gps vs Téléphone)	11
2	Comparaison latitude (Gps vs Téléphone)	12
3	Comparaison longitude (Gps vs Téléphone) mouvement extérieur1	12
4	Boite à moustache	12
5	Evolution de l'erreur en cours du temps	13
6	Valeurs aberrantes	13
7	Comparaison trajet immobile extérieur 1 (Gps vs Téléphone)	14
8	Comparaison latitude (Gps vs Téléphone)	15
9	Comparaison longitude (Gps vs Téléphone)	15
10	Boite à moustache	15
11	Evolution de l'erreur en cours du temps	16
12	Valeurs aberrantes	16
13	Comparaison trajet immobile extérieur 2 (Gps vs Téléphone)	17
14	Comparaison latitude (Gps vs Téléphone) immobile extérieur 2	18
15	Comparaison longitude (Gps vs Téléphone) immobile extérieur 2	18
16	Boite à moustache	18
17	Evolution de l'erreur en cours du temps	19
18	Valeurs aberrantes	19