Pasos

1. Sensor logger para responder as queries (funções espaciais)
2. Criar novas features de cruzar com a camada de pois, ou freguesias ou ruas, numero de
3. Correlation matrix

features

Pode ser só o número de pontos de interesse a volta, número de pois associados à label Gym Gym, taxonomia hierárquica de categorias,

track\_id= trayetory\_id

geom ponto geometrico juncao entre lat e long com sistema de ref italia projected coordinate system in meters-🡪 6875

SELECT gps.track\_id, ST\_MakeLine(gps.geom) As geom

FROM ( SELECT track\_id, gps\_time, geom

FROM gps\_points ORDER BY track\_id, gps\_time ) As gps

GROUP BY track\_id;

1. Clustering dbscan

-----

Comparar resultados da nossa classificação inicial com a nova classificação com as instancias agrupadas de 15 em 15. Atraves do csv limpo, so com a label nova.

Responder as perguntas (temos um print), adicionar ao relatório

A screenshot of a computer

Description automatically generated

Skm temos de validar a coerência da recolha dos dados, conseguimos validar isto melhor se visualizarmos a maior viagem.

Visualizacao temos de mostrar as freguesias e estradas que estão no diário (italia) e dar os pontos do nosso context\_dataset\_stage.

Depois disto tudo replicar para o mdf (ainda tem de ser tratado).