



**HAL**  
open science

## Sélection optimale de capteurs de référence pour le stockage de données spatialement corrélées

Antoine Crinière, Aline Roumy, Thomas Maugey, Michel Kieffer, Jean Dumoulin

► **To cite this version:**

Antoine Crinière, Aline Roumy, Thomas Maugey, Michel Kieffer, Jean Dumoulin. Sélection optimale de capteurs de référence pour le stockage de données spatialement corrélées. 26eme Colloque GRETSI Traitement du Signal & des Images, GRETSI 2017, Sep 2017, Juan-les-Pins, France. hal-01575610

**HAL Id: hal-01575610**

**<https://inria.hal.science/hal-01575610v1>**

Submitted on 20 Oct 2017

**HAL** is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.

# Sélection optimale de capteurs de référence pour le stockage de données spatialement corrélées

Antoine CRINIÈRE<sup>1</sup>, Aline ROUMY<sup>2</sup>, Thomas MAUGEY<sup>2</sup>, Michel KIEFFER<sup>3</sup>, Jean DUMOULIN<sup>1,4</sup>

<sup>1</sup>Equipe I4S Inria Rennes  
Campus de Beaulieu, 263 Avenue Général Leclerc, 35042 Rennes

<sup>2</sup>Equipe SIROCCO Inria Rennes  
Campus de Beaulieu, 263 Avenue Général Leclerc, 35042 Rennes

<sup>3</sup>L2S, UMR CNRS 8506; CentraleSupélec; Univ. Paris-Sud

<sup>4</sup>IFSTTAR, COSYS-SII, Route de Bouaye - CS4, F-44344, Bouguenais, France

antoine.crinier@inria.fr

**Résumé** – Les nouvelles politiques urbaines s’intéressent de près aux villes intelligentes hautement instrumentées faisant naître ainsi des problématiques de gestion et stockage d’un large volume de données émanant d’un nombre croissant de sources. Cette étude détaille une méthode de compression par codage prédictif de données multisources spatialement corrélées, basée sur l’expression de sources de références et l’utilisation du Krigage comme méthode de prédiction

**Abstract** – Highly instrumented Smart-cities, which are now a common urban policies, are facing problems of management and storage of a large volume of data coming from an increasing number of sources. This study presents a data compression method by predictive coding of spatially correlated multi-source data based on reference selection and prediction by Kriging

## 1 Introduction

Avec l’avancée des technologies de l’information et de la communication, émergent les concepts de capteurs intelligents et de territoires connectés [1]. Ces dernières années ont vu le développement de réseaux de capteurs à l’échelle mondiale et l’avènement de services connectés permettant l’agrégation et la diffusion des données issues de ces réseaux [2]. De plus les nouvelles politiques urbaines s’intéressent de près aux villes intelligentes hautement instrumentées, par exemple le projet SenseCity [3]. Ces nouveaux développements font apparaître la multiplicité des capteurs et font naître des problématiques de gestion et stockage d’un large volume de données émanant d’un nombre croissant de sources, à l’image des données environnementales [4]. Dans ce contexte le projet Intercom<sup>1</sup> s’intéresse à de nouvelles méthodes de compression de données corrélées et notamment aux problématiques soulevées par les territoires connectés. Dans cette optique, l’étude présente le développement d’une méthode de compression par codage prédictif de données multi-sources spatialement corrélées, basée sur l’expression de sources de références et l’utilisation du Krigage comme méthode de prédiction. Un algorithme de sélection optimal des références est introduit, la méthode est alors appliquée à un ensemble de capteurs météo répartis sur le ter-

ritoire métropolitain.

## 2 Compression de données

### 2.1 Modèle de données

Chaque capteur est modélisé par une source aléatoire  $X$  qui génère une suite de variables aléatoires indépendantes et identiquement distribuées i.i.d. de loi  $p(x) = \mathcal{P}(X = x)$  et d’alphabet  $\mathcal{X}$ . Les mesures acquises par ce capteur sont, avec ce modèle, les réalisations de ces variables aléatoires. Le taux optimal de compression sans perte de cette source est donné par l’entropie [5], équation 1, qui représente le nombre de bits moyens nécessaires pour représenter un échantillon d’une source  $X$

$$H(X) = - \sum_{x \in \mathcal{X}} p(x) \log_2 p(x) \quad (1)$$

et est exprimé en nombre de bits par échantillon. Dans notre étude, nous considérons un ensemble de  $L$  capteurs prenant leur indice dans un ensemble  $\mathcal{L}$ . Lorsque les mesures de tous les capteurs sont encodées conjointement, le débit minimal de compression  $\mathcal{R}_{\text{joint}}$  est donné par l’entropie jointe :

$$\mathcal{R}_{\text{joint}} = H(X_1, \dots, X_L) = - \sum_{(x_1, \dots, x_L) \in \mathcal{X}^L} p(x_1, \dots, x_L) \log_2 p(x_1, \dots, x_L) \quad (2)$$

1. <http://www.intercom.cominlabs.ueb.eu> Ce projet est financé par le laboratoire d’excellence CominLabs ANR-10-LABX-07-01.

Ce débit est exprimé en bits moyen par acquisition de l'ensemble des sources, on parlera ici de *bits par capture*.

Les capteurs ayant des mesures spatialement corrélées, il est important de compresser les sources conjointement.

$$\mathcal{R}_{\text{séparé}} = \sum_{l=1}^L H(X_l) \geq \mathcal{R}_{\text{joint}} = H(X_1, X_2, \dots, X_L) \quad (3)$$

## 2.2 Schéma de compression

Parmi les différentes méthodes de compression de données climatiques [6][7], et notamment de données radar [8], nombres d'entre elles exploitent la corrélation temporelle des données *d'un capteur* [9]. Ici, nous proposons une méthode de codage sans perte et multisources, figure 1, qui permet au contraire d'exploiter la corrélation *entre les capteurs*. Ce schéma est *prédictif* afin d'exploiter la corrélation entre les sources tout en maîtrisant la complexité de l'encodeur. En effet, cette méthode ne nécessite ni d'estimer ni de stocker la loi jointe des sources.

Cette méthode consiste à sélectionner un ensemble  $\mathcal{K} \subset \mathcal{L}$  de  $K$  sources de référence puis la prédiction des sources de l'ensemble  $\mathcal{L} \setminus \mathcal{K}$  à partir des références. Cette étape de prédiction est corrigée par l'envoi de résidus  $\Psi_{\mathcal{L} \setminus \mathcal{K}}$ . Ainsi le débit de compression atteint par notre schéma est :

$$\mathcal{R} = \sum_{i \in \mathcal{L} \setminus \mathcal{K}} H(\Psi_i) + \sum_{i \in \mathcal{K}} H(X_i) \quad (4)$$

Pour l'étape de prédiction, différentes méthodes existent dans la littérature pour interpoler des données à partir de données de référence. L'ensemble de nos capteurs étant distribué spatialement une méthode d'interpolation de données régionalisées apparaît justifiée. Le Krigeage est une méthode géostatistique d'interpolation spatiale qui permet l'estimation linéaire non-biaisée optimale (car garantissant le minimum de variance) d'une variable régionalisée  $Y$  [10]. Dans la littérature, le krigeage a déjà été utilisé pour la compression de données [11] qui sont échantillonnées de manière régulière et dense, comme une image. Ici, nous nous considérons des données échantillonnées de manière irrégulière. Néanmoins, la méthode de krigeage est similaire : elle permet le calcul des poids  $\lambda_i$  de la combinaison linéaire suivante :

$$\hat{y}(s_0) = a + \sum_{i=1}^I \lambda_i y(s_i) \quad (5)$$

où  $I$  est le nombre de capteurs,  $y(s_i)$  une mesure à la position  $s_i$  et  $\hat{y}(s_0)$  l'estimation de la variable régionalisée en la position  $s_0$ . L'intérêt du Krigeage en géostatistique réside dans le fait qu'il tient compte de la dépendance spatiale de  $Y$  par l'intermédiaire du variogramme [12]. Le variogramme, équation 6, représente le degré de dépendance spatiale d'un champ aléatoire et ne dépend que de l'interdistance  $h$  entre deux capteurs et non de la position de ceux-ci. Lors de l'analyse le variogramme expérimental est calculé à partir des données, équation 7 où  $D(h)$  est le nombre de paires de points satisfaisant

$h = (s_i - s_j)$ . Dans le cadre de l'analyse krigeante le variogramme doit être continu c'est pourquoi il est nécessaire d'utiliser un modèle dont les paramètres sont estimés à partir des données, équation 8.

$$\gamma(h) = \frac{1}{2} [\text{Var}(Y(s_i + h) - Y(s_i))] \quad (6)$$

$$\gamma_{\text{expe}}(h) = \frac{1}{2D(h)} \sum_{D(h)} (y(s_i) - y(s_j))^2 \quad (7)$$

$$\gamma(h) = c \left\{ 1 - \exp\left(-\frac{h^\alpha}{r^\alpha}\right) \right\} \quad (8)$$

où  $\alpha = 1.5$  et  $[c; r]$  respectivement le seuil et la portée du variogramme. Le modèle utilisé est dit *stable*, son choix a été motivé par son large champ d'application ainsi que par la spécificité de cette étude qui ne cherche pas à reconstruire fidèlement un champ de donnée mais à générer des résidus. Avec l'expression analytique du variogramme, les poids de l'estimateur sont calculés en résolvant  $\Lambda = \Gamma^{-1}(\gamma_0 + \ell)$ , avec  $\Gamma_{i,j} = \gamma(\|s_i - s_j\|_2)$ ,  $\gamma_0$  le vecteur où la composante  $i$  est  $\gamma(\|s_i - s_0\|_2)$  et  $\ell$  un multiplicateur de Lagrange, ce qui permet de résoudre l'équation du Krigeage ordinaire

$$\hat{y}(s_0) = \Lambda^t Y \quad (9)$$

où  $Y^t = [y(s_1), \dots, y(s_I)]$ . Le krigeage est traditionnellement utilisé pour estimer des mesures qui ne sont pas connues. Dans cette étude au contraire, le krigeage est utilisé pour estimer, à partir des mesures de référence ( $\mathcal{K}$ ), les mesures certes connues des autres capteurs, mais non sélectionnées comme référence ( $\mathcal{L} \setminus \mathcal{K}$ ). Une fois cette estimation faite, seul le résidu est transmis. Ainsi pour chaque source  $X_i \in \mathcal{L} \setminus \mathcal{K}$  à l'instant  $n \in [0, 1, \dots, N]$  les résidus sont exprimés équation 10, où  $\mathbf{X}_{\mathcal{K}} = [x_n^1, \dots, x_n^K]$ .

$$\begin{aligned} \Psi_{i,n} &= \hat{x}_{i,n} - x_{i,n} \quad \forall i \in \mathcal{L} \setminus \mathcal{K} \\ &= \Lambda_i^t \mathbf{X}_{\mathcal{K}} - x_{i,n} \quad \forall i \in \mathcal{L} \setminus \mathcal{K} \end{aligned} \quad (10)$$

## 2.3 Sélection optimale des capteurs de référence

Dans cet article, nous proposons d'optimiser le schéma de compression et cherchons l'ensemble  $\mathcal{K} \in \mathcal{L}$  qui minimise le débit de compression  $\mathcal{R}$ . Plus précisément, cet ensemble optimal est solution de 11.

$$\mathcal{K}^* = \arg \min_{\mathcal{K}} \sum_{i \in \mathcal{L} \setminus \mathcal{K}} H(\Psi_i) + \sum_{i \in \mathcal{K}} H(X_i) \quad (11)$$

Le placement optimal des capteurs a déjà été traité dans un cadre, où le capteur peut être déplacé (s'il est mobile) [15] ou placé (s'il est fixe) [14] sur une grille continue. Ici, le choix des positions des capteurs est faite parmi un ensemble fini et prédéterminé, ce qui nécessite un nouvel algorithme d'optimisation. Une recherche exhaustive pouvant être trop coûteuse (le nombre de solutions à tester est  $\binom{N}{K}$  et chaque calcul de débit nécessite un krigeage et donc une inversion de matrice), nous



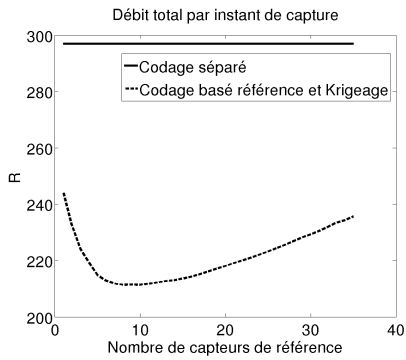


FIGURE 4 – Courbes de débit en codage séparé

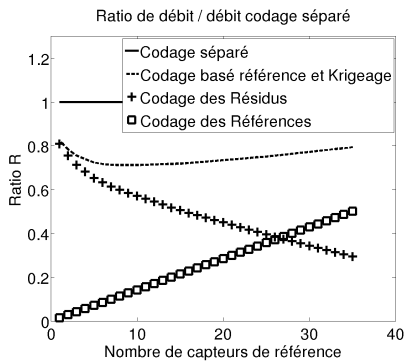


FIGURE 5 – Ratio de débit / débit codage séparé

sélectionnées sont celles qui ont une grande entropie.

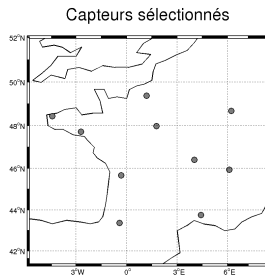


FIGURE 6 – Ensemble des capteurs de référence sélectionnés par l'algorithme 1

La figure 6 présente l'emplacement des capteurs de références sélectionnés. A première vue ces capteurs ne semblent pas être dépendants de la granularité spatiale des mesures et apparaissent répartis équitablement.

Enfin la figure 7 présente l'entropie des résidus et l'information mutuelle entre ceux-ci et la prédiction, rapportée à l'entropie de la mesure. L'entropie des résidus apparaît relativement faible par rapport à l'entropie des mesures, figure 3. Elle est néanmoins, à l'image de cette dernière, plus importante dans les zones présentant une forte variabilité climatique. Le ratio d'information mutuelle montre une faible dépendance entre ré-

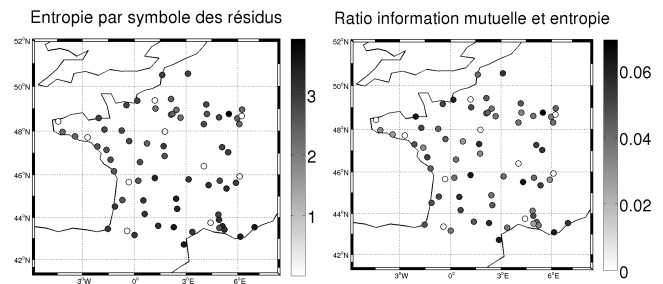


FIGURE 7 – Entropie des résidus à gauche et information mutuelle des résidus avec la prédiction rapportée à l'entropie de la mesure à droite

sidus et prédictions confortant ainsi la pertinence de la méthode de prédiction proposée.

## 4 Conclusions

Cette étude a présenté une méthode de sélection optimale de capteurs référence pour l'utilisation d'un codeur entropique basé sur une prédiction par Krigeage. Après avoir introduit la méthode d'interpolation spatiale ainsi que le calcul de débit de stockage un algorithme d'optimisation est proposé. Cette méthode identifie un jeu de sources  $\mathcal{K}$  optimal au sens du débit de stockage. Cet optimum ne nécessite qu'un faible nombre de sources de références et permet un gain de stockage d'au moins un tiers. Les résultats des calculs d'information mutuelle entre résidus et prédictions sont néanmoins légèrement sensibles à la variabilité climatique de certaines des zones considérées.

## Références

- [1] K.A. Delin. *The Sensor Web : A Macro-Instrument for Coordinated Sensing*. Sensors, Vol. 2, 2012.
- [2] C. Reed et al. *Sensor web enablement : Overview and high level architecture*. White Paper 07-165r1 Open Geospatial Consortium, 2013.
- [3] F. Derkx. et al. *The Sense-City project*. Vibrations, Shocks and Noise XVIII symposium, 2012.
- [4] S. Witt et al. *Managing large data volumes from scientific facilities*. ERCIM News Special theme : Big Data, 2012.
- [5] C. Shannon. *A mathematical theory of communication*. Bell System Technical Journal, 27, 1948
- [6] J. Gertz. *The Weather-Huffman Method of Data Compression of Weather Images* Lincoln Laboratory, 1997
- [7] C. Steffen et al. *Weather Data Compression*. 19th Conference on IIPS, 2003.
- [8] W. Ai et al. *Efficient Lossless Compression of Weather Radar Data*. International Journal ECEGGE Vol :3, No :8, 2009
- [9] D. Pan et al. *Lossless differential compression of weather radar data in universal format using motion estimation and compensation*. 26th Conference on IIPS, 2010.
- [10] G. Matheron *Les variables régionalisées et leur estimation*. Masson, Paris, 1965.
- [11] A. Yfantis et al. *Image compression and kriging*. Quantitative Geology and Geostatistics, 6, 1996.
- [12] N. Cressie. *Statistics for Spatial Data*. A Wiley-Interscience Publication, 1993.
- [13] R. Webster et M. Oliver. *Geostatistics for Environmental Scientists (2nd ed.)*. John Wiley & Sons, Ltd, 2007.
- [14] A. Min et K. Shin *Joint optimal sensor selection and scheduling in dynamic spectrum access networks*. Ieee Transactions On Mobile Computing, 2013.
- [15] A. Kahn, J. Marzat, H. Piet-Lahanier et M. Kierffer *Global extremum seeking by Kriging with a multi-agent system*. IFAC, 2015.