

**Session « Analyses des risques humains et environnementaux »
18 avril – 16h35 – Amphithéâtre Picard**

Détection du vandalisme dans l'information géographique volontaire par apprentissage automatique

Q. T. Truong¹, G. Touya², C. de Runz³

¹Univ. Paris-Est, LASTIG MEIG, IGN, ENSG, F-94160 Saint-Mande, France

²Univ. Paris-Est, LASTIG GEOVIS, IGN, ENSG, F-94160 Saint-Mande, France

³Modeco, CReSTIC, Université de Reims Champagne-Ardenne, CS 30012, F-51687, Reims cedex 2, France

Le vandalisme dans la saisie collaborative de données géographiques est un phénomène encore peu étudié, bien que réel. En effet, puisque le système de saisie collaboratif donne la possibilité aux contributeurs d'éditer librement les éléments cartographiés, il permet aux plus malintentionnés de dégrader la base de données, par exemple, en intégrant des informations erronées ou fictives sur la carte. Par conséquent, le risque de vandalisme de l'information géographique volontaire constitue un frein à l'utilisation de ce type de données. Il est donc important de pouvoir définir formellement ce qu'est le vandalisme cartographique afin de pouvoir le détecter.

Dans une démarche de qualification de l'information géographique volontaire, nous cherchons à mettre en place une méthodologie de détection du vandalisme dans les données OpenStreetMap. En rapprochant le vandalisme cartographique au concept d'anomalie, nous présentons les résultats de détection du vandalisme dans OpenStreetMap par une approche non supervisée. Nous discuterons alors de l'intérêt de se tourner vers les méthodes d'apprentissage supervisé pour résoudre ce problème.

