

Engineering Project

Road Quality Assessment

Team:

ALLEMAND Fabien
BALAKRISHNAN Sylvain
BONNAIL Julie

Alcatel • Lucent



Contents

1	Introduction	3
2	R1	3
3	State of the Art	4
4	Data Collection	4
5	Data Visualisation	4
6	Smartphone Application	4
7	Improvements	4
8	Conclusion	4

List of Figures

1	User Stories	3
2	Arduino device breadboard prototype	4

Theme	ID	User	User Stories	Business Value	Complexity	Sprint Complexity	Action
Entraînement d'un premier modèle	1	Administrateur	En tant qu'administrateur, je souhaite obtenir suffisamment de données (de bonne qualité) pour entraîner un premier modèle (au moins 10 données pour chaque type de dégradation)		13		-Créer un système embarqué (Arduino, accéléromètre, GPS, carte SD) -Robot Innovlab -Construire un premier modèle
Collecte de données (accélérométriques)	6	Conducteur	En tant que conducteur, je souhaite que la collecte de données se fasse de façon simple (pas d'orientation précise pour le téléphone)	5	8	1,6	-Application pour smartphone permettant de collecter les données accélérométriques et GPS (Android Studio)
Détection	4	Responsable route	En tant que responsable des routes, je souhaite être informé au plus vite et de façon pertinente des détériorations dans les chaussées pour agir au plus vite (ex: une fissure a été détecté il y a 10 minutes à la position GPS [...]), sur la carte cela correspond au rond point devant TPS, il faut donc que je m'équipe d'une pelle et de goudron pour pouvoir la réparer. Si ça avait été un trou j'aurais du aller chercher du sable et du gravier en plus.)	5	13	2,6	-Notifications -Application avec affichage sur carte -Application avec code couleur pour le type de dégradation et l'importance
Collecte de données (observation terrain)	7	Responsable route	En tant que responsable des routes, je souhaite participer à l'amélioration du modèle de façon simple (questionnaire rapide de vérification)	8	3	0,375	-Application pour smartphone permettant de recueillir les données observées sur terrain
Amélioration du modèle	5	Administrateur	En tant qu'administrateur, je souhaite pouvoir entraîner mon modèle en continu avec les données observées sur le terrain par le responsable route	13	5	0,3846153846	-Online learning
Fausse alerte	3	Responsable route	En tant que responsable route, je tolère au plus trois déplacements inutiles (fausses alertes) par mois	8	5	0,625	-Données d'entraînement -Modèle
Gestion des données	12	Conducteur	En tant que conducteur, je souhaite que ma position et mes déplacements restent privés	3	13	4,333333333	-Ne pas diffuser les données -Compatibilité avec la RGPD
Avertissement de danger	10	Conducteur	En tant que conducteur, je souhaite pouvoir être averti des dangers sur la route que j'emprunte par une notification	2	5	2,5	-Envoi d'une notification à un conducteur qui arrive au niveau d'une détérioration -Envoi d'une notification à un conducteur lorsqu'une dégradation est détectée sur un trajet fréquent
Récompense	11	Conducteur	En tant que conducteur, je souhaite être récompensé pour participer à ce programme	5	1	0,2	-Envoyer "bravo" sur l'application
Détection	2	Responsable route	En tant que responsable route, je souhaite pouvoir détecter l'apparition de différents types de dégradations dans les chaussées (trous, fissures, affaissements, bosses, surface rugueuse...)	21	13	0,619047619	-Données d'entraînement contenant des trous, des fissures, des affaissements...
Amélioration du modèle	9	Administrateur	En tant qu'administrateur, je souhaite pouvoir suivre l'évolution de mon modèle (visualisation du taux d'erreur, etc.)	13	3	0,2307692308	-Dashboard

Figure 1: User Stories

1 Introduction

Road infrastructures are key when it comes to traveling. Whether it is for daily commuting or one-time journeys, millions of people drive their vehicle on the road in order to go from a point A to a point B.

There is no denying that the state of deterioration of roads has a huge impact on the security of the drivers and passengers. An unexpected hole on a road can lead a conductor to change direction abruptly or loose control of the vehicle.

The effect of a poorly maintained road on vehicle is usually overlooked but it seems logical that holes and bumps on a road are likely to cause damage on cars reducing security and increasing maintenance costs on the vehicle.

At a larger scale, transportations can be slowed down by deteriorated roads meaning the entire process of economical exchanges is running at a slower pace, hurting the economy of cities or even countries.

Finally, the military force of a country can be evaluated by the state of roads networks. In case of emergency, military forces need to move quickly. Once again, the state of the roads is a key factor.

The goal of this project is to develop an AI-based solution in order to facilitate road maintenance. By training an AI to recognize degradation on a road, road workers could more easily service roads and thus improve security and user experience.

In this study, the AI will be mostly trained on acceleration data measured on vehicles. In order to work properly, the model must be able to detect various degradations (bumps and obstacles, holes and cracks as well as gravel) independently of the type of vehicle the data is coming from.

For the purpose of the study, two methods will be used in order to collect acceleration data. First, using an Arduino and an *Inertial Measurement Unit* (IMU). In a second time, by using smartphones accelerometers. As a proof of concept, a smartphone application will be created and will demonstrate the effectiveness of this road quality assessment method.

2 R1

Just like every projects, the first steps consisted in understanding the problematic, the scope and the challenges. We made a few researches regarding road quality assessment and related topics in order to learn about already existing solutions or relevant methods.

We were then able to define sprint objectives and organise them by using *user stories* and *sprint complexity* (Figure 1). The sprints were then used to plan the project progress.

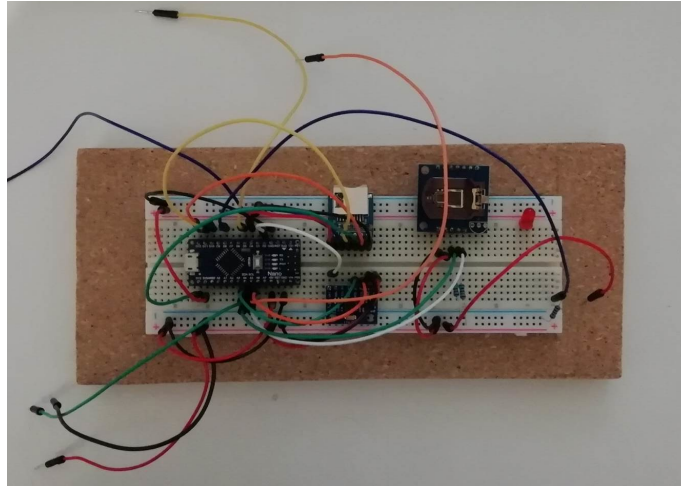


Figure 2: Arduino device breadboard prototype

The project was divided in three distinct parts:

- Collect data
- Train an AI
- Develop an application

For the most part, these three aspects of the project can be developed independently meaning we will be able to divide tasks in the future.

However, as the entire project is based on acceleration data, we decided to focus on data collection at the beginning. We thought it would help us understanding the project furthermore (what kind of data we are working with, how to collect acceleration data, what does it look like...) and avoid any misleading assumption and useless work.

We designed a basic device around an Arduino Nano and an IMU that would provide us sample of acceleration data to visualise and analyse. At the time of the last review the device was still in development (Figure 2) due to unexpected behavior of the Arduino controller when connecting multiple modules on the I²C bus.

3 State of the Art

4 Data Collection

5 Data Visualisation

6 Smartphone Application

7 Improvements

8 Conclusion

References