Suunnattomien tiekuvien korjaus

Python-ohjelman esittely

Lucas Yoni

11.10.2024





Tausta

Ratkaistava ongelma:

- Joidenkin tienkuvausurakoiden yhteydessä ei kerätty tietoja kuvien suunnista suhteessa tieosoitteiden kasvuun (ts. mihin suuntaan tiellä kuljetaan).
- Suunnattomille tiekuville on edellisen palveluntoimittajan toimesta vastaanottamisen jälkeen määritetty oletussuunta-arvo ja uuteen sarakkeeseen lisätty tieto suunnan puuttumisesta
 - (No direction = True).
- Tämän takia tiekuvat näkyvät käyttäjille väärässä järjestyksessä. Eri suuntiin otetut kuvat menevät sekaisin.

Haaste:

Miten saatavilla olevia tietoja hyödyntäen voidaan automaattisesti päätellä miljoonien kuvien suunnat



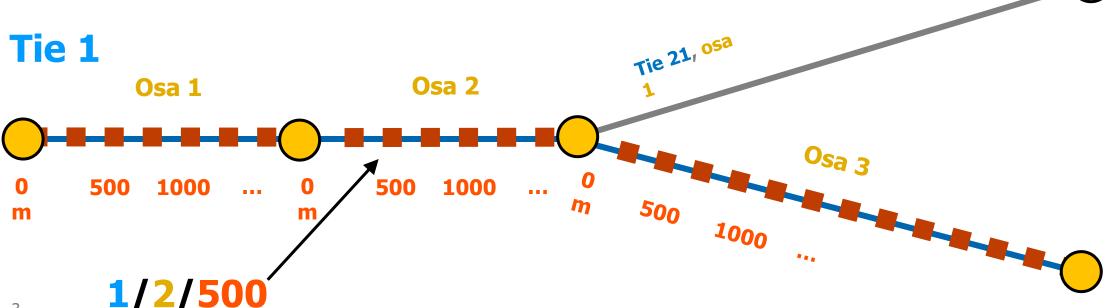
Tieosoitteista lyhyesti

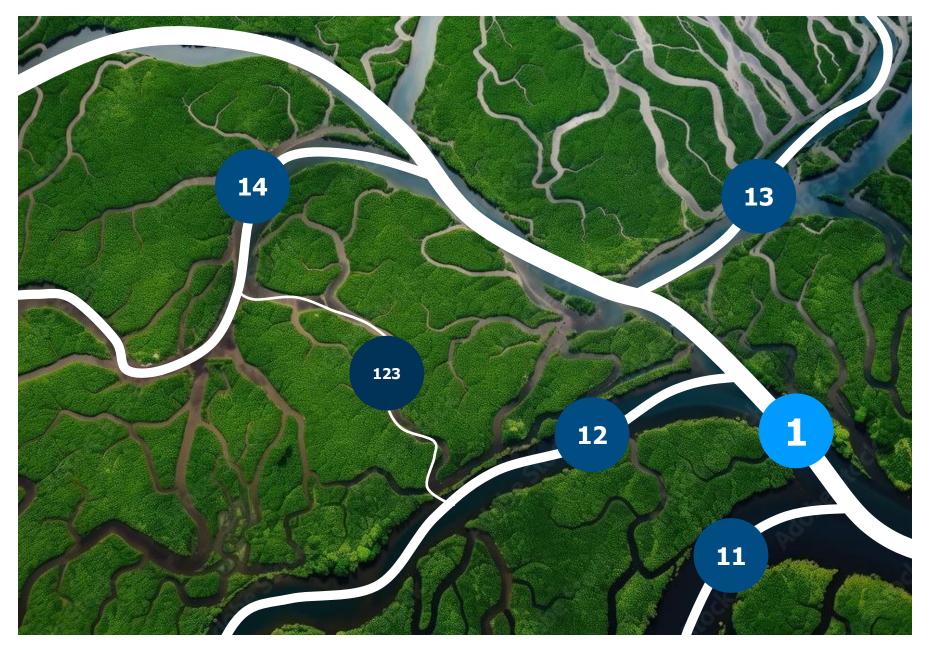
Tieosoitteiden voidaan sanoa kasvavan ja laskevan suunnasta riippuen. Kasvua (tai laskua) määritetään tieosien sekä etäisyyksien perusteella.

Lähtökohtaisesti tieosoitteet kasvavat Helsingistä/suuremmalta tieltä poispäin mentäessä ja laskevat toiseen suuntaan.

Tienumero Tieosa Etäisyys







Kuva: Adobe Stock



Tärkeät ominaisuustiedot

- Tieosoite
 - Tie
 - Tieosa
 - Etäisyys
- Kuvausaika
 - Vaihteleva tarkkuus urakoiden välillä (YYYY-MM-DD HH:MM(:SS))
- Kuvaussuunta asteina (0-359 °) (0 ° = pohjoinen)
- Suunta_tieosoite
 - Päivitettävä tieto
- Kuvatieto ID
 - Yksilöivä ID, jolla yhdistetään muutokset tietojärjestelmässä oleviin kohteisiin







- Kuvien suuntien päättely oli relatiivista, eli suunnat määritettiin peräkkäisten kuvien tietojen perusteella.
 Tätä varten piti saada kuvat hyödylliseen järjestykseen.
- Kuvausajan tarkkuuden vaihtelevuuden takia ei haluttu tukeutua siihen kuvien järjestämisessä.
- Kuvat laitettiin järjestykseen tieosoitteensa mukaan:
 - Tienumero → tieosa → etäisyys

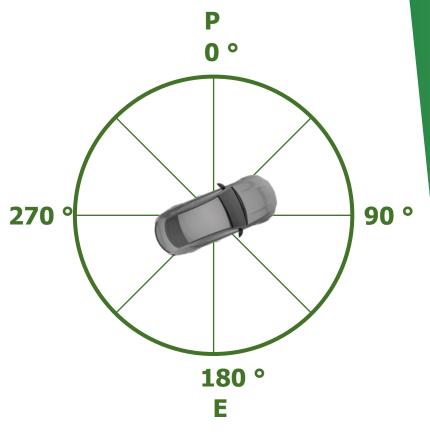
Kuvaussuuntien huomiointi

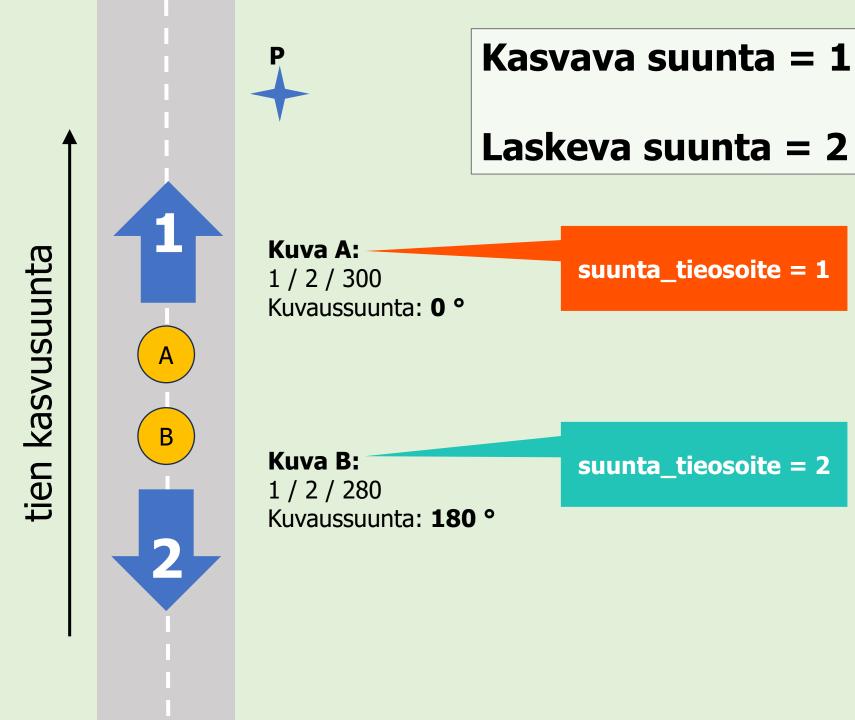


Huom!

Tieosoitteen mukaan järjestäminen ei ota huomioon sitä, että kuvia on mahdollista ottaa samasta kohtaa samaa tietä, mutta eri suuntiin.

Jokaisella kuvalla on kuitenkin tieto kuvausauton **absoluuttisesta suunnasta** ("kuvaussuunta"). Vertailemalla samasta paikasta otettujen kuvien kuvaussuuntia saadaan myös selville mihin kuvausajoon ne kuuluvat tukeutumatta kuvausaikaan.





В

Uusi tietorakenne

- Rakennetaan sisäkkäiset sanakirjat, joilla erotetaan selkeämmin kuvat tienumeron ja tieosan mukaan.
- Muutokset suunta_tieosoite-sarakkeen arvoihin tehdään sanakirjoissa.
- Yksittäiset kuvat jaetaan tieosakohtaisiin "kuvaussarjoihin", jotka muodostuvat saman tien saman tieosan varrelta otetuista ajallisesti ja suunnallisesti läheisistä kuvista.
- Peräkkäisten kuvien aika-, etäisyys- ja suuntaeroille asetetaan raja-arvoja, joiden ylityttyä rakentuva sarja katkeaa ja uusi sarja alkaa.

Suuntien päivittäminen

Kun kuvasarjat ovat valmiit, lasketaan kunkin sarjan ensimmäisen ja viimeisen kuvan välinen **aikaero**.



- Jos aikaero on negatiivinen, aika kuluu samalla, kun tieosoite kasvaa → suunta_tieosoite = 1
- Jos aikaero on positiivinen, aika kuluu samalla, kun tieosoite <u>laskee</u>
 → suunta_tieosoite = 2

Kun muutokset on tehty, sanakirja muunnetaan pandas-dataframeksi ja viedään CSV-tiedostona.



Haasteita



- Alustava logiikka selveni hyvin varhain prosessissa, mutta konkreettinen toteutus vaati paljon kokeilua.
 - Mihin järjestykseen kuvat laitetaan, minkä perusteella suunta päätellään, miten luodaan todenmukaiset sarjat
- Vaikka kuvausajan vaihteleva tarkkuus pyrittiin huomioimaan, ohjelman toimivuus on merkittävän huonompi vähemmän tarkkojen kuvausurakoiden suuntatietojen päivittämisessä.
- Itselleni uusien työkalujen ja kirjaston haltuunotto
 - Jupyter Notebook ja Pandas
- Testiaineistoista esiin nousi hankalia esimerkkejä kuvausajoista, joissa oltiin ajettu sama pätkä useasti ja eri suuntiin
- Koodin vaikealukuisuus hankaloitti etenemistä pitkähköjen taukojen jälkeen.

