Supermarket Occupancy Management System

Sistema smart per monitoraggio e predizione del livello di occupazione dei supermercati di una catena

Sommario

01

Introduzione

Motivazioni del progetto e funzionalità del sistema

03

Componenti

Analisi dettagliata dei componenti del sistema

02

Architettura

Panoramica dell'architettura hardware e software

04

Prototipo

Implementazione delle funzionalità principali di SOMS

O1 Introduzione

Motivazioni del progetto e funzionalità del sistema

Motivazioni (1)

I supermercati – in generale i grandi esercizi commerciali – sono molto spesso afflitti da **inefficienze** che ne limitano i potenziali profitti, in particolare:

- Scarsa reattività e inflessibilità nell'allocazione del personale di cassa, che può determinare tempi di servizio molto lunghi.
- Lunghe code alle casse, che possono generare insoddisfazione nei clienti.
- Nessun feedback immediato e diretto sul livello di occupazione, che permetterebbe di predirne l'evoluzione nel tempo.

Inoltre queste inefficienze sono peggiorate con la pandemia.

Motivazioni (2)

- SOMS (Supermarket Occupancy Management System) è un sistema smart, economico e altamente innovativo che usa l'Intelligenza Artificiale per monitorare e predire il livello di occupazione di supermercati o grandi esercizi commerciali, rispondendo a tali inefficienze.
- SOMS permette di rispondere rapidamente a variazioni nel flusso di clienti e di efficientare il servizio dei clienti, garantendone un alto livello di soddisfazione e fidelizzazione.
- SOMS fornisce un vantaggio concreto sulla concorrenza, fornendo informazioni essenziali di cui molti esercizi commerciali non dispongono.

Funzionalità principali



Monitoraggio

dell'occupazione in tempo reale



Controllo

degli ingressi nel rispetto del distanziamento sociale



Memorizzazione

dei dati di occupazione passati su cloud



Visualizzazione

dei dati di occupazione passati

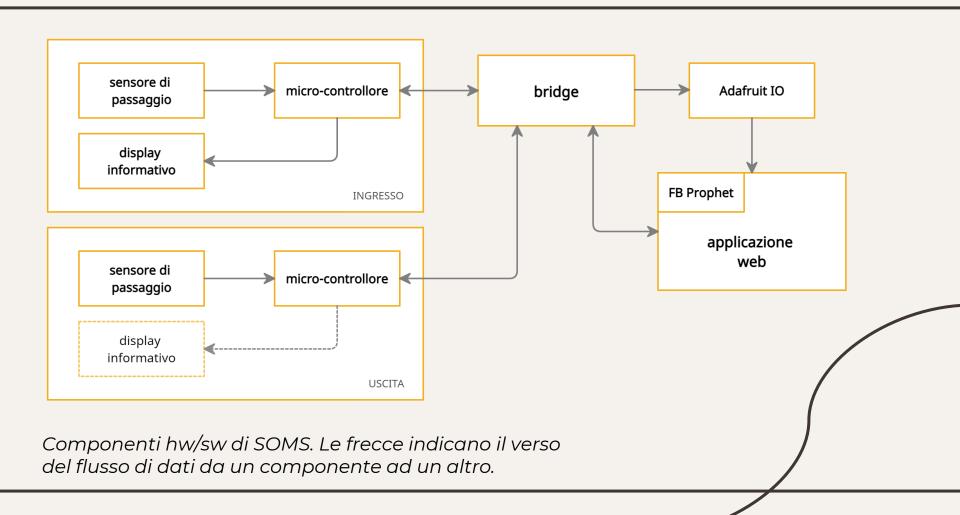


Predizione

del livello di occupazione futuro con IA

02 Architettura

Panoramica dell'architettura hardware e software



Componenti hardware e software - sensori

- SOMS può essere esteso con molteplici sensori, configurabili come ingressi o uscite.
- Ogni sensore può essere collegato a un display per la visualizzazione di occupazione attuale, occupazione massima e – quando disponibile – feedback relativo alla predizione per l'occupazione attuale.
- Ogni sensore comunica gli attraversamenti rilevati al bridge, e riceve da esso aggiornamenti periodici (occupazione attuale, occupazione massima, feedback).

Componenti hardware e software - bridge

Il bridge svolge diverse funzioni essenziali:

- Raccoglie le rilevazioni dei sensori, a partire dalle quali calcola l'occupazione attuale.
- Invia sul cloud in particolare sul feed Adafruit IO configurato l'occupazione attuale.
- Recupera le predizioni relative ai prossimi giorni mediante API esposta dall'applicazione web – ai fini di calcolare il feedback relativo alla predizione per l'occupazione attuale.
- Invia ai sensori collegati aggiornamenti costanti relativamente a occupazione attuale, occupazione massima e feedback.

Componenti hardware e software – Adafruit IO

- L'occupazione attuale viene regolarmente caricata dal bridge su uno specifico feed Adafruit IO, che ha funzione principale di memorizzazione dei dati. Ogni feed corrisponde a una diversa sede commerciale.
- Adafruit IO è usato anche per visualizzare lo storico delle occupazoni passate, nonché avere informazioni sul funzionamento in tempo reale di SOMS (occupazione attuale, stream degli upload al feed, ecc...).
- Nel sistema finale, è fortemente consigliabile sostituire Adafruit IO con soluzione sviluppata in-house, date le sue limitazioni.

Componenti hardware e software – applicazione web

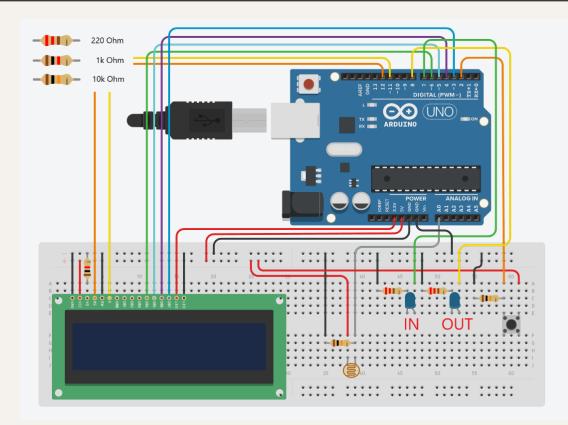
- SOMS fornisce agli utenti un'interfaccia web semplice e intuitiva, basata su framework Flask, che consenta loro di accedere alle predizioni future di selezionati feed.
- L'applicazione web fornisce altresì una API per visualizzare l'elenco dei feed per cui sono disponibili predizioni, generare predizioni e feedback.
- L'applicazione web si integra con FB Prophet per generare le predizioni, addestrato con un dataset reale – pubblicamente disponibile – e processato per adattarlo al contesto di SOMS.

O3 Componenti

Analisi dettagliata dei componenti del sistema

Analisi dettagliata dei componenti – sensori (hw)

- Ogni sensore si compone principalmente di 1 micro-controllore, 1+ memorie, 1 interfaccia seriale (per il prototipo si è usata una scheda Arduino Uno), 1 coppia led-fotoresistenza per la rilevazione degli ostacoli – idealmente da sostituire con fotocellula a infrarossi –, 1 pulsante di selezione della modalità operativa (ingresso/uscita) e 2 led di indicazione della modalità operativa selezionata – idealmente da sostituire con interruttore a levetta.
- Ai sensori di ingresso è collegato anche 1 display LCD per la visualizzazione degli aggiornamenti inviati sull'interfaccia seriale dal bridge, che può essere eventualmente collegato anche ai sensori di uscita.



Schema elettrico di un sensore di ingresso. Nello schema non è mostrato il led accoppiato alla fotoresistenza, alimentato a batteria.

Analisi dettagliata dei componenti – sensori (sw)

- I sensori individuano un ostacolo mediante l'interruzione di un fascio luminoso diretto dal led alla corrispondente fotoresistenza, che determina una diminuzione della luminosità media percepita rispetto alla luminosità media ambientale.
- La rilevazione di un attraversamento si ha nel momento in cui si passa dall'avere un ostacolo a non avere alcuno ostacolo si veda l'automa a stati finiti per i dettagli. In caso di attraversamento, il sensore invia al bridge un +1 o un -1 a seconda che sia configurato come ingresso o come uscita.
- A intervalli di tempo regolari, il sensore riceve pacchetti di aggiornamento dal bridge ed effettua il refresh del display LCD – se collegato – con i nuovi dati. Si rimanda all'analisi del bridge per quanto riguarda il formato dei pacchetti di aggiornamento.

Inputs = { OBSTACLE, NO OBSTACLE }

Outputs = { CROSSING, NO CROSSING }

States = { S0, S1, S2 }, con:

- SO stato iniziale,
- S1 stato in cui è stato rilevato un ostacolo,
- S2 stato in cui l'ostacolo non è più rilevato

OBSTACLE NO OBSTACLE NO OBSTACLE S₀ S2 **S1** OBSTACLE NO CROSSING NO CROSSING CROSSING OBSTACLE NO OBSTACLE

Automa a stati finiti per la rilevazione di attraversamenti da parte dei sensori.

Analisi dettagliata dei componenti – bridge (1)

- A livello hardware, si è usato un notebook con funzione di bridge, collegato ai sensori mediante USB. Nel sistema finale, si utilizzerà un SoC con funzionalità di rete. A livello software, il bridge utilizza la libreria Python esterna adafruit-io per inviare dati sul feed configurato.
- Il bridge attraversa una fase di setup iniziale, in cui sono inizializzate le connessioni seriali con i sensori, viene inizializzato un client Adafruit IO per l'invio di dati sul feed e vengono recuperate le predizioni dei prossimi 7 giorni – a partire dal giorno corrente – mediante l'API esposta dall'applicazione web.

Analisi dettagliata dei componenti – bridge (2)

Terminata la fase di setup, il bridge esegue diverse operazioni in loop, a intervalli di tempo regolari:

- Raccoglie gli aggiornamenti dai sensori e calcola l'occupazione attuale come somma degli aggiornamenti ricevuti.
- Calcola il feedback relativo all'occupazione predetta per data e ora correnti, confrontando l'occupazione misurata con gli estremi del range di predizioni del modello FB Prophet.
- Compone e invia ai sensori collegati un pacchetto di aggiornamento, costituito di occupazione attuale, occupazione massima e feedback.
- Carica l'occupazione attuale sul feed configurato.



header (2 byte):

identifica l'inizio del pacchetto, ed è composto di due byte settati a 0xff.

occupazione (2 byte):

occupazione attuale in formato big endian, rappresentata da un intero nell'intervallo [0,65534].

capacità (2 byte):

capacità in formato big endian, rappresentata da un intero nell'intervallo [1,65534].

feedback (1 byte):

può assumere i valori 0x01 (interpretato come 'below range'), 0x02 ('in range'), 0x03 ('above range') o 0x04 ('no feedback').

Formato dei pacchetti di aggiornamento inviati regolarmente dal bridge ai sensori con occupazione attuale e massima di 2 byte.

Analisi dettagliata dei componenti – applicazione web (1)

- L'applicazione web è scritta in Python e si basa su framework Flask. Fornisce sia un'interfaccia web sia un'API per la visualizzazione dell'elenco dei feed e la generazione delle predizioni. Nel caso dell'API, fornisce anche un servizio per la valutazione del feedback sulle predizioni. Si osserva che le API ritornano le risorse richieste in formato JSON.
- A livello hardware, l'applicazione viene eseguita sulla stessa macchina del bridge per comodità, in un processo separato. Ovviamente, nel sistema finale bridge e applicazione web gireranno su due macchine diverse.
- L'applicazione web adotta diverse tecniche, tra cui il caching delle predizioni, per ridurre il più possibile i tempi di gestione delle richieste.

Analisi dettagliata dei componenti – applicazione web (2)

- Per la generazione delle predizioni, l'applicazione web si affida a un modello FB Prophet pre-addestrato ed esportato come file JSON.
- Tale modello è stato addestrato e sottoposto a fine-tuning utilizzando un dataset pubblicamente disponibile, ovviamente adattato al contesto in esame – il dataset è disponibile all'URL: https://archive.ics.uci.edu/ml/datasets/Callt2+Building+People+Counts.
- Quando l'applicazione deve recuperare una nuova predizione, e questa non è ancora stata generata, il modello FB Prophet viene caricato dal file JSON e gli viene passato un nuovo dataframe, creato sul momento, inizializzato con i timestamp dei prossimi giorni. Una volta generata la predizione, questa viene esportata come file CSV.

Analisi dettagliata dei componenti – API (1)

Recuperare l'elenco dei feed

È possibile recuperare l'elenco dei feed Adafruit IO per cui è stato addestrato un modello FB Prophet, con la seguente richiesta HTTP:

```
GET/api/v1/feeds

Il risultato è una lista di oggetti JSON nel formato: {
    "name": <nome-feed>,
    "key": <chiave-feed>,
    "description": <descrizione-feed>
}
```

Analisi dettagliata dei componenti – API (2)

Recuperare una predizione

È possibile recuperare la predizione dei prossimi *periods* giorni a partire da *from_date* (data in formato 'YYYY-MM-DD') e a intervalli di *interval_mins* minuti per il feed con chiave *feed_key*, con la seguente richiesta HTTP:

```
GET/api/vl/predictions/{ feed_key }/{ from_date }/{ periods }/{ interval_mins }

Il risultato è un oggetto JSON nel formato:
{
    "feed": <nome-feed>,
    "periods": <periods>,
    "timestamps": <lista-timestamps>,
    "predictions": <lista-predizioni>,
    "predictions_lower_bound": <lista-limiti-inferiori-predizione>,
    "predictions_upper_bound": <lista-limiti-superiori-predizione>,
```

Analisi dettagliata dei componenti – API (3)

Recuperare un feedback

E' possibile recuperare il feedback relativo alla predizione per il feed con chiave *feed_key* per data e ora correnti rispetto all'occupazione *occupancy*, con la seguente richiesta HTTP:

```
GET /api/v1/feedbacks/{ feed_key }/{ occupancy }

Il risultato è un oggetto JSON nel formato:
{
    "feedback": <feedback>
}

dove <feedback> può assumere i valori "in_range", "below_range",
"above_range" e "na" (feedback non disponibile).
```

O4 Prototipo

Implementazione delle funzionalità principali di SOMS

Contatti e crediti

Slides a cura di:

Marco Michelini 211728@studenti.unimore.it

CREDITS: This presentation template was created by **Slidesgo**, including icons by **Flaticon**,and infographics & images by **Freepik**