



ROMO: Voertuiginformatie voor Asset Management en Gladheidbestrijding

Koen Steenbakkers; Rijkswaterstaat

15-04-2021

ROMO (Road Monitor)



- Vandaag de dag periodieke metingen met gladheidmeldsystemen, meetvoertuigen (LCMS, camera's,...) en visuele schouw
- De ontwikkeling in technologie, stelt ons mogelijk in staat om condities van o.a. het wegdek ook op een andere manier te gaan meten
 - Informatie uit voertuigsensoren / satellieten / drones / ...
- Landelijke opschaling ná eerdere Pilots (Gladheidbestrijding, Data For Road Health, Smart asset management)
- Trekkers initiatief: DGMO, RWS en NDW
- Link en participatie van andere wegbeheerders cruciaal

ROMO (Road Monitor) Waarom opschalen?



Verwachting:

- Frequenter, aanvullend adequaat zicht op wegdekcondities (andere assets?)
- Gerichter schouw/inzet/maatregelen
- Kwaliteit inzet/maatregelen direct monitoren

Doelen:

- Voorkomen van verkeersgevaarlijke situaties
- Sneller + gerichter acteren bij het ontstaan van verkeersgevaarlijke situaties
- Voorkomen van verkeershinder door planmatiger Beheer en Onderhoud

ROMO (Road Monitor) Stappenplan



- Stap 1: Contracteigenaren potentiële meerwaarde laten 'ervaren': > mei 2021
- Stap 2: Aanbesteding / Inkoop (via NDW): jun – okt 2021
- Stap 3: Selectie / gunning marktpartijen: nov 2021
- Stap 4: 'Aan de slag' met verkregen informatie / samen leren: 2022/2023
- Stap 5: Advies en aanbevelingen toekomstig gebruik: eind 2023

ROMO (Road Monitor) Stap 1 nader uitgelicht



Stap 1: Contracteigenaren potentiële meerwaarde laten beoordelen:

- Welke informatie is uit voertuigen te verkrijgen? Begrijpelijk? Betrouwbaar?
- Welke (aanvullende) informatie willen we hebben?
- Aan welke kwaliteitseisen moet deze informatie voldoen?
- Op welke wijze willen we deze informatie ontvangen?
- In hoeverre in te passen in huidige processen?
- Hoe concreter de behoefte, hoe groter de kans op daadwerkelijke implementatie/gebruik voertuiginformatie
- Maar ook 'ruimte laten aan de markt' voor 'nog onbekende usecases'

ROMO (Road Monitor) Stap 1 nader uitgelicht



- **Stap 1: Voertuiginformatie die nu wordt aangeleverd:**
- Informatie uit traction control systeem en anti blokkeer systeem:
 - Wintergladheid (frictieverlies)
 - (Natte) Stroefheid
 - Scheurvorming
 - Langsonvlakheid
- Informatie uit andere voertuigsensoren, o.a.:
 - Buitentemperatuur
 - Zonne-instraling
 - Regensensorinformatie

ROMO (Road Monitor) Stap 2 nader uitgelicht



Stap 2: Wat vragen we uit?

- Toepassingen/informatie die ten dienste staan van de operationele processen van wegbeheerders
- Een dekking voor druk bereden wegen van alle wegcategorieën in NL
- Informatie op een gebruikersvriendelijke manier op een beeld getoond
- Optrekken met wegbeheerders: begrip hoe informatie is opgebouwd om vertrouwen te krijgen in de waarneming; zonder het delen van IE
- Het (mede)ontwikkelen van een API voor de koppeling met systemen van wegbeheerders / Integratie in het Gladheidsmeldsysteem

ROMO (Road Monitor) INTERESSE ?



Wilt u meedoen met dit initiatief?
GRAAG!

Meld u zich dan aan bij Daan Arnoldussen
Daan.arnoldussen@ndw.nu

“ Ruimte voor een mooie
quote over twee regels”

Naam Achternaam - *functie*





Platform
WOW