Innhold

Fi	gure	t .	1
Ta	belle	er -	i
1	Inte	ensjon	1
2	Pre	misser	1
	2.1	Nedre grense for radius av registreringer	1
	2.2	Øvre grense for radius av registreringer	3
	2.3	Unngå duplikate registreringer	4
3	Frei	mgangsmåte	5
4	Res	ultater	7
F	igu	rer	
	1	Illustrasjon brukt for å begrunne valg av radius for registreringer	2
	2	Histogram over loggførte hastigheter	2
	3	$Histogram\ og\ kumulativ\ fordeling\ av\ tidsintervallene\ mellom\ etterfølgende\ logginger.\ .\ .$	3
	4	Veienes definerte koordinatpunkter sammen med en radius på 4.375km	4
	5	Implementasjonen som lager resultat-tabellene	6
T	abe	ller	
	1	Deskriptiv statistikk over loggførte hastigheter	5
	2	Resultater ved å benytte loggingene fra lastebilene	7
	3	Resultater ved å benytte loggingene fra tilhengerne	7

1 Intensjon

Dette dokumentet har til hensikt å presentere en oversikt over antallet passeringer ekvipasjene fra 74t prøveordningen har gjort på et utvalg veger der bæreevnedata for både vår og sommer 2023-24 er tilgjengelig, mer spesifikt: Fv24S7, Fv24S8, Fv227S2, Fv1796S2, Fv1798S2, Fv1820S1, Fv1844S1, og Fv1900S1. Ettersom en veg kan strekke langt, så er det her tatt utgangspunkt i antall passeringer av forhåndsdefinerte koordinatpunkter som representativer for vegene.

2 Premisser

Datagrunnlag

Grunnlaget for denne besvarelsen er posisjonsdata innhentet i forbindelse med prøveordningen for økt tillatt totalvekt i tømmer/tungtransportindustrien. Denne dataen består av regelmessige logginger fra prøveordningens kjøretøy, hvor verdier for VIN, Organisasjonsnummer, Dato, Breddegrad, Lengdegrad, Høyde, Retning, Hastighet, Temperatur, Aktuell vekt, Akselvekt foran, Akselvekt bak, Drivstoffsnivå (%), Catalystnivå (%), Dekkmåling, Hard akselerasjon, Hard bremsing, og Hard sving er registrert. Til denne oppgaven er enkelte verdier mer relevante enn andre.

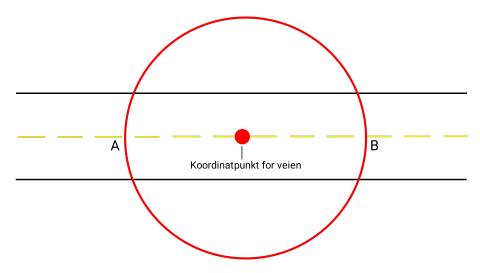
Begrensninger i dataen og tilnærminger for å overkomme disse

Intensjonen er som nevnt å sette opp en oversikt over antall passeringer prøveordningens kjøretøy har gjort på punktene som representerer veiene. Ettersom loggingen av data fra prøveordningen ikke har noen tilknytning til disse punktene og dermed ikke direkte er representativ for antallet passeringer, så er en mulig tilnærming å anse logginger innen en viss radius fra veienes definerte punkter som passeringer av veiene. Dette reiser naturligvis spørsmålet av hvor stor denne radiusen skal være. Ved denne tilnærmingen står man imidlertid i fare for å telle den samme passeringen flere ganger; dersom kjøretøyet på den samme turen foretar flere logginger innen området dekket av radiusen, vil samtlige av disse kunne tatt med i tellingen, til tross for at det kun forekommer én passering. For å unngå dette, kan man basere seg på å kun telle logginger fra en gitt kombinasjon av kjøretøy og vei dersom det har gått en viss tid siden forrige logging for denne kombinasjonen. Effekten av denne tidsperioden er dermed at sekvensielle logginger ikke telles med flere ganger, og dermed at neste registrering trolig tilhører en annen passering. Dette gir grunnlag for enda et spørsmål, nemlig hvor lang perioden skal være.

Dataen består av individuelle logginger på bilene og tilhengerne. Videre er det noe avvikk i loggingen fra bilene og deres respektive tilhengere, eksempelvis at enkelte biler har logget data i lengre perioder der deres tilhørende tilhenger ikke har noen logginger i det hele tatt. Dette skaper en komplikasjon rundt hvilke datapunkter man skal ta hensyn til: kun de som stammer fra bilene, kun tilhengerne, eller der det er registrert for både bil og tilhenger? Ettersom bilene har mulighet til å kjøre uten tilhengerne, men ikke motsatt, så er det her hovedsaklig tatt utgangspunkt i datapunktene tilhørende tilhengerne. Dermed er plots, statistikk, og argumentasjon for premisser basert på dataen fra tilhengerne. Resultat-seksjonen inneholder dog også en tabell basert på dataen logget utelukkende på bilene, som er beregnet på samme måte som for tilhengerne.

2.1 Nedre grense for radius av registreringer

Radiusen rundt det konkrete koordinatpunktet en vei er definert på som benyttes til å registrere passeringer må være stor nok til at tidsintervallene mellom loggingene ikke fører til at et kjøretøy som kjører på en av veiene av interesse har mulighet til å passere gjennom hele dette området uten at det forekommer minst én logging. Figur 1 forsøker å illustrere dette: Et kjøretøy som passerer koordinatpunktet en vei er definert på ender med å logge data på punkter A og B, som et resultat av et gitt tidsintervall mellom loggingene og en gitt hastighet. Dersom radiusen rundt koordinatpunktet til veien er for liten til å fange opp noen av disse registreringene, vil passeringen ikke bli registrert.

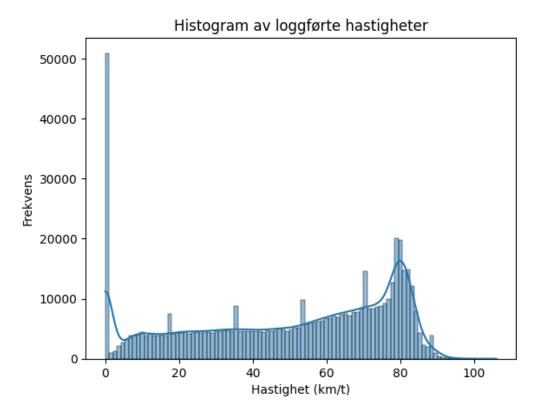


Figur 1: Illustrasjon brukt for å begrunne valg av radius for registreringer

Forholdet mellom strekning s, hastighet v, og tid t, $s = v \times t$, tilsier dermed at radiusen r som en funksjon av kjøretøyets hastighet v og tidsintervallet Δt mellom to påfølgende logginger må (eller hvertfall burde) være $r \ge (v \times \Delta t)/2$.

Hastighet

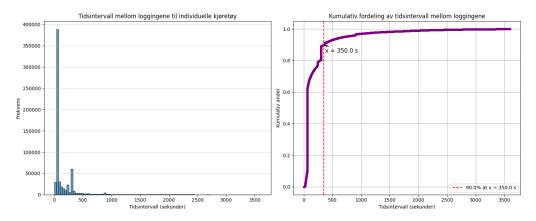
Desto større verdi for hastigheten v man plugger inn i formelen, desto større radius får man, og desto flere logginger kan bli registrert som en passering av en vei. Ved å sette inn en hastighet som representerer det øvre sjiktet av hastighetene som er loggført, legger man dermed til rette for at de fleste reelle passeringer av koordinatpunktet til en vei kan bli registrert. Som man ser i Figur 2 (som viser fordelingen av alle loggførte hastigheter i datasettet) er det tilnærmet ingen registrerte hastigheter over 90 km/t, så det er denne verdien som har blitt brukt for hastighet.



Figur 2: Histogram over loggførte hastigheter

Tidsintervall

Tidsintervallene mellom loggingene spiller også en sentral rolle i å bestemme radiusen. Et større tidsintervall fører til en større distanse mellom loggingene, hvilket igjen forutsetter en romsligere radius for å fange opp passeringer. I likhet med verdien for hastighet, så vil en verdi fra det øvre sjiktet av tidsintervall mellom logginger føre til en radius som fanger opp de fleste reelle passeringer. Figur 3 viser i venstre subplot et histogram over fordelingen av tidsintervallene mellom etterfølgende logginger innad i samme kjøretur for individuelle kjøretøy. Høyre subplot viser den samme dataen som en kumulativ fordeling, hvor det også kommer tydelig frem man kan ta hensyn til majoriteten av tidsintervallene (90%) ved å basere seg på å benytte en verdi av **rundt 6 minutter** (350 sekunder). Dermed har denne verdien blitt brukt som input for tidsintervallene.



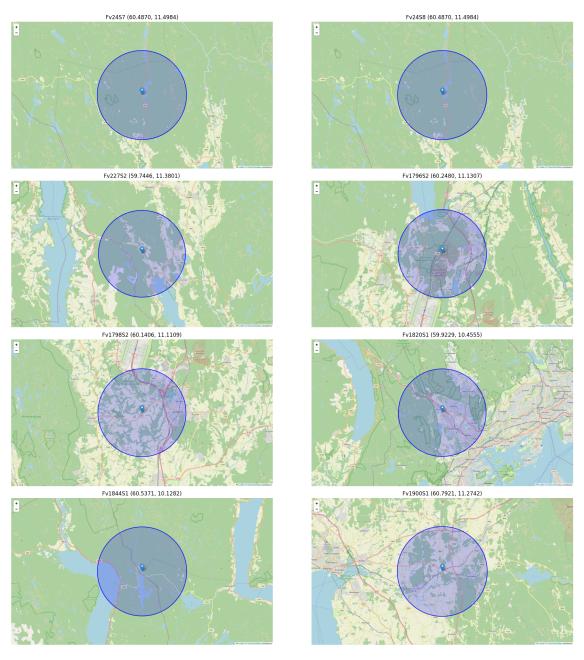
Figur 3: Histogram og kumulativ fordeling av tidsintervallene mellom etterfølgende logginger

Konklusjon nedre grense for radius av registreringer

Med verdier tilhørende det øvre sjiktet av hastighet og tidsintervaller, så burde den resulterende radiusen være romslig nok til å fange opp de aller fleste reelle passeringer. Plugger man inn verdiene for hastighet og tidsintervall, ender man dermed med en nedre grense for radiusen på $r=(v\times \Delta t)/2=(90km/t\times(350s/60^2))/2=4.375km$

2.2 Øvre grense for radius av registreringer

Mens den nedre grensen for radiusen sørger for at de fleste reelle passeringer blir plukket opp, så forsøker den øvre grensen å unngå at passeringer på nærliggende veier blir registrert som en passering av en av de aktuelle veiene, som et resultat av at radiusen også berører disse. Figur 4 viser de aktuelle veienes definerte koordinatpunkter med en radius på 4.375km rundt seg - her ser man allerede tendenser til at også andre veier berøres av radiusen, så en særlig romsligere radius vil trolig føre til mindre presise resultater.



Figur 4: Veienes definerte koordinatpunkter sammen med en radius på 4.375km

2.3 Unngå duplikate registreringer

Ettersom logginger innenfor radiusen registreres som passeringer av veien, så står man i fare for at flere logginger fra samme tur kan bli telt som flere individuelle passeringer. For å unngå dette, så har kun én logging for hvert VIN-nummer på en spesifikk vei innenfor et gitt tidsintervall blitt telt med. Tidsintervallet burde følgelig være langt nok til å sørge for at selv saktekjørende kjøretøy rekker å passere gjennom hele området dekket av radiusen. Tabell 1 viser deskriptiv statistikk over de loggførte hastighetene, hvor det kommer frem at den nedre kvartilen har en hastighet på 26km/t. Egen intuisjon tilsier også at lavere hastigheter enn dette under reell kjøring på de aktuelle veiene er lite sannsynlig. Ettersom det også er lite sannsynlig at kjøretøyene regelmessig endrer kjøreretning rundt koordinatpunktene for de aktuelle veiene, så virker det ikke som at man introduserer en særlig risiko ved å benytte det forholdsvis lange tidsintervallet som følger av en såpass lav hastighet. Dermed er dette tidsintervallet satt til $t = (2 \times r)/v = (2 \times 4.375 km)/26 km/t \approx 20 min$

	Hastighet
count	561468.000000
mean	49.377107
std	27.794024
min	0.000000
25%	26.000000
50%	56.000000
75%	75.000000
max	106.000000

Tabell 1: Deskriptiv statistikk over loggførte hastigheter

3 Fremgangsmåte

Grovt oppsummert ble dermed fremgangsmåten for å telle antallet passeringer fra prøveordningen som følger:

- 1. For hver av de aktuelle veiene går man over hvert loggførte datapunkt
- 2. Dersom distansen mellom veien og datapunktet er mindre eller lik radiusen på 4.375km og ikke fører til en duplikat telling, så inkrementeres antall passeringer for ekvipasjen kjøretøyet som logget datapunktet tilhører.

Mer konkret er dette koden som har implementert de nevne forutsetningene, og som følgelig produserer resultatene:

```
def table(
2
       df: pd.DataFrame,
       road_coordinates: dict[str, tuple[float, float]],
       threshold_radius_km: float,
4
       threshold_time_hours: float
6
   ) -> pd.DataFrame:
       Generates a table with counts of registrations per road, tonnage, and year
8
           based on proximity and time criteria.
9
10
       Args:
           df (pd.DataFrame): DataFrame containing VIN, Latitude, Longitude, Date, and
                Tonnage columns. Sorted by date, ascending.
           road_coordinates (dict): A dictionary mapping road names to (latitude,
               longitude) tuples.
            threshold_radius_km (float): Maximum distance in kilometers to consider a
               registration near a road.
           threshold_time_hours (float): Minimum time in hours to avoid counting
14
               duplicate registrations.
16
       Returns:
           \verb"pd.DataFrame: A summary DataFrame with counts of registrations per road,\\
              year, and tonnage.
18
19
       df['Dato'] = pd.to_datetime(df['Dato'])
20
       columns = [
22
23
            "Vei".
           *[f"{year} {tonnage}t" for year in years for tonnage in tonnages]
24
26
27
       result = {col: [] for col in columns}
28
       VINs = df["VIN"].unique().tolist()
29
30
       for road, (road_lat, road_lon) in road_coordinates.items():
31
           most_recent_entry = {VIN: None for VIN in VINs}
32
           road_counts = {f"{year} {tonnage}t": 0 for year in years for tonnage in
33
               tonnages}
           for _, entry in df.iterrows():
35
                entry_coords = (entry["Latitude"], entry["Longitude"])
36
               distance = geodesic(entry_coords, (road_lat, road_lon)).km
37
38
39
                if distance <= threshold_radius_km:</pre>
                    VIN = entry["VIN"]
40
                    entry_time = entry["Dato"]
41
42
                    if most_recent_entry[VIN] is None or (entry_time -
43
                        most_recent_entry[VIN]).total_seconds() / 3600 >
                        threshold_time_hours:
                        most_recent_entry[VIN] = entry_time
44
45
                        year = entry["Dato"].year
46
47
                        tonnage = entry["Tonnage"]
                        key = f"{year} {tonnage}t"
                        if key in road_counts:
49
                            road_counts[key] += 1
50
51
           result["Vei"].append(road)
52
           for key, value in road_counts.items():
53
               result[key].append(value)
54
55
       return pd.DataFrame(result)
```

 $\textbf{Figur 5:} \ \textit{Implementasjonen som lager resultat-tabellene}$

4 Resultater

Under premissene og ved fremgangsmåten beskrevet ovenfor, er dette resultatene:

	Vei	2021 60t	2021 65t	2021 68t	2021 74t	2022 60t	2022 65t	2022 68t	2022 74t	2023 60t	2023 65t	2023 68t	2023 74t	2024 60t	2024 65t	2024 68t	2024 74t	Total
0	Fv24S7	0	10	0	50	1	24	18	91	0	106	30	90	2	99	53	38	612
1	Fv24S8	0	10	0	50	1	24	18	91	0	106	30	90	2	99	53	38	612
2	Fv227S2	0	4	0	0	0	17	0	0	0	42	0	9	0	68	0	2	142
3	Fv1796S2	0	53	0	0	7	241	4	12	4	94	16	0	2	91	7	3	534
4	Fv1798S2	0	85	0	0	5	209	2	4	4	221	6	0	2	99	0	2	639
5	Fv1820S1	0	0	0	0	22	88	0	0	0	0	0	0	0	16	0	0	126
6	Fv1844S1	0	0	0	0	80	355	0	24	0	0	0	0	0	29	0	0	488
7	Fv1900S1	341	55	0	644	414	213	638	1336	482	258	580	1887	129	183	324	1107	8591
Total	NaN	341	217	0	744	530	1171	680	1558	490	827	662	2076	137	684	437	1190	11744

Tabell 2: Resultater ved å benytte loggingene fra lastebilene

	Vei	2021 60t	2021 65t	2021 68t	2021 74t	2022 60t	2022 65t	2022 68t	2022 74t	2023 60t	2023 65t	2023 68t	2023 74t	2024 60t	2024 65t	2024 68t	2024 74t	Total
0	Fv24S7	0	0	0	43	0	0	0	75	0	68	1	43	11	35	30	25	331
1	Fv24S8	0	0	0	43	0	0	0	75	0	68	1	43	11	35	30	25	331
2	Fv227S2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	63	0	0	64
3	Fv1796S2	0	0	0	0	0	0	0	2	10	19	2	0	4	90	0	0	127
4	Fv1798S2	0	0	0	0	0	0	0	0	10	7	2	0	4	106	0	0	129
5	Fv1820S1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	13	0	0	13
6	Fv1844S1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
7	Fv1900S1	0	0	0	390	1	0	0	1006	13	62	25	949	366	161	262	444	3679
Total	NaN	0	0	0	476	1	0	0	1158	33	224	31	1036	396	503	322	494	4674

Tabell 3: Resultater ved å benytte loggingene fra tilhengerne