



**高年级研讨课程读书报告**

|  |
| --- |
| **学生姓名： 刘欣豪** |
| **学 号： 2020112921** |
| **班 级： 交通4班** |
| **日 期： 2023.11** |

**目录**

[**Assay1:基于SVM的危险交通流状态实时识别模型** 1](#_Toc149726086)

[一、相关背景与问题 1](#_Toc149726087)

[二、解决方案 2](#_Toc149726088)

[三、核心思想与创新点 2](#_Toc149726089)

[四、实验验证 3](#_Toc149726090)

[五、启发与思考 3](#_Toc149726091)

[**Assay2:** **A two-dimensional car-following model for two-dimensional traffic flow problems** 4](#_Toc149726092)

[一、相关背景与问题 4](#_Toc149726093)

[二、解决方案 5](#_Toc149726094)

[三、核心思想与创新点 6](#_Toc149726095)

[四、实验验证 6](#_Toc149726096)

[五、启发与思考 7](#_Toc149726097)

**Assay1:基于SVM的危险交通流状态实时识别模型**

**详细信息：**

孙然然,张静萱,朱广宇

基于SVM的危险交通流状态实时识别模型,

公路交通科技,

2021,

38(10):120-128.

一、相关背景与问题

交通事故发生的前期通常会表现出，交通运营状况的渐变或突变，这种变化常常体现在交通流参数上。通过监测道路交通流参数变化的情况，识别到危险交通流后进行研判，可以达到减少交通事故的目的。

早期的研究侧重于辨识流密速参数变化单一方法进行监测，效率低且误报率高；后期依托于先进交通流检测设备，如视频检测器等建立了一些模型与体系，效果有所改善。当下，大量学者利用人工智能算法在辨识道路异常交通流状态领域展开研究，如利用PSO算法优化的BP神经网络提取交通流特性、基于模糊聚类进行识别，利用不同核函数SVM模型进行检测等。

二、解决方案

该文基于SVM的危险交通流状态识别算法进一步优化研究，经过（1）数据特征选取、（2）提取交通事故发生的相关前兆特征变量，通过一种新构造的相关性选择算法（RSA）对特征变量降维处理、（3）提出基于改进网格搜索算法的支持向量机模型对危险交通流状态进行识别。

（1）数据预处理

利用事故发生上游与下游两个检测器。数据集划分事故发生与未发生，比例为1：1。特征选取24个（2个时间片×4个检测器×3个基础特征），标签为1个（记录是否正常）。

（2）特征变量提取

通过计算特征变量与类别间的相关性与冗余性，在通过一定的选取策略对特征变量进行提取，提取流程图如图1。

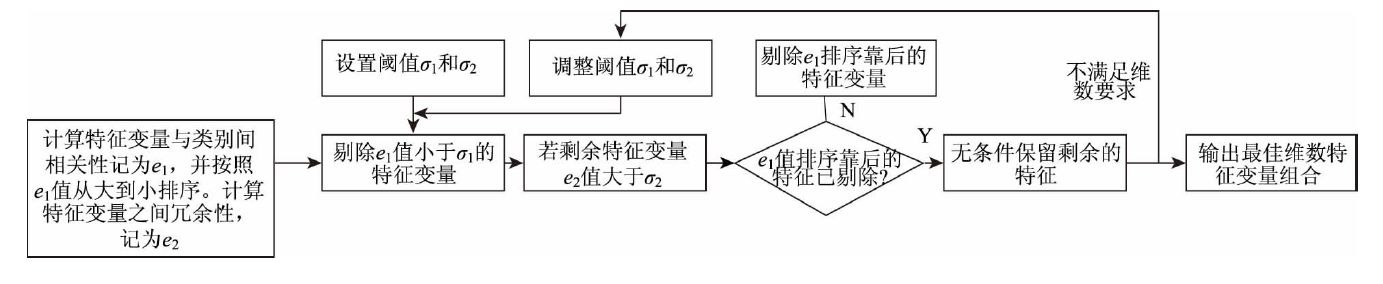


图1：提取流程图

（3）SVM模型

最优超平面采取SVM模型中的超平面，引入了SVM惩罚函数，核函数采用了常用的径向基核函数。即决策函数为（未创新）：



在进行模型训练与测试时，利用了改进的网格搜索法，首先在大范围内确定小区域，进一步采较小的步长进行搜索，

三、核心思想与创新点

该文汲取前人研究的经验，选择效果较为优秀的SVM算法对易引发交通事故的危险交通流状态进行识别。主要从数据处理与求解优化两个方面对现有方案进行改进。

* **数据处理**

设计相关性选择算法，利用相关性与冗余性两个指标进行综合研判后降维。提高数据集的质量，最终训练模型的结果较好。

* **求解优化**

采取改进的网格搜索算法，首先大范围确定，再进行进一步小范围步长的搜索，主要提高节省了搜索时间。

四、实验验证

该文以某市快速路的某个路段为研究对象，利用上述方案进行数值计算，分类效果好。

首先对RSA算法合理性进行验证，通过对数据集A、B的对比分析，经RSA处理过的数据集B相较于数据集A进行训练前者的效果更好。最终证明RSA的有效性。

其次选用不同的算法进行横向对比，利用KNN算法与BP神经网络算法进行分类求解，最终基于SVM的危险交通流状态识别算法的识别准确度高于两者，级效果更优。

五、启发与思考

该论文立足于计算机技术与智能交通运输体系，对危险交通流状态进行实时识别，是经典问题与新方法的一次结合。该文主要集中于数据集划分与求解方法的优化，其中数据集的划分采用了多重因素结合的思想并创新使用了一种新的逻辑研判RSA，求解方法体现了分治的思想。但总体感觉方法的“新”与料想的新不同，该论文对SVM模型本身似乎并无创新，研究可以以此作为切入点进行创新，但需要较高的数理水平。

该论文验证方法对比了KNN与BP神经网络两种传统的方案，提升分别有5%和约22.3%，但与其它一些新方法并未进行对比，且对比参数只有准确度。研判危险交通流的落地使用同时也需要考虑运算速度与成本分析，在这方面或许可以更加深入去对比分析。

论文中使用的数据集为作者自己选取的一段路的数据集，与他人方案对比时难免有些不同，可能存在一定的主观性。如果能存在一个公用数据集如图像识别中的coco之类的数据集进行通用评判，感觉对该领域科研进步有推动作用。

**Assay2:** **A two-dimensional car-following model for two-dimensional traffic flow problems**

**详细信息：**

Rafael Delpiano, Juan Carlos Herrera, Jorge Laval, Juan Enrique Coeymans,

A two-dimensional car-following model for two-dimensional traffic flow problems,

Transportation Research Part C: Emerging Technologies,

Volume 114,

2020,

Pages 504-516,

ISSN 0968-090X,

https://doi.org/10.1016/j.trc.2020.02.025.

(<https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0968090X18317996>)

一、相关背景与问题

一维的交通流模型暂时仍然是主流，因为其底层逻辑相对简单，而且横向的维度离散为车道时，基本上没有损失。但是在驾驶过程中过几个方面会涉及到横向的维度：

(i) the lateral friction often observed in HOV lanes,

(ii) the relaxation phenomenon near congested merge bottlenecks

(iii) accidents due to lane changing

(iv) traffic flow models for autonomous vehicles (AVs)

对于利用二维模型不需要特殊规则即可再现来自侧向的阻力，同时二维模型可以更好地理解普通车辆和自动驾驶车辆的变道执行，二维交通流模型的表现更加优秀。

二维交通流自2007年陆续有学者进行研究，但大多数现有的2D微观交通模型多针对非车道交通开发，故该文提出一种新的二维微观交通流模型。

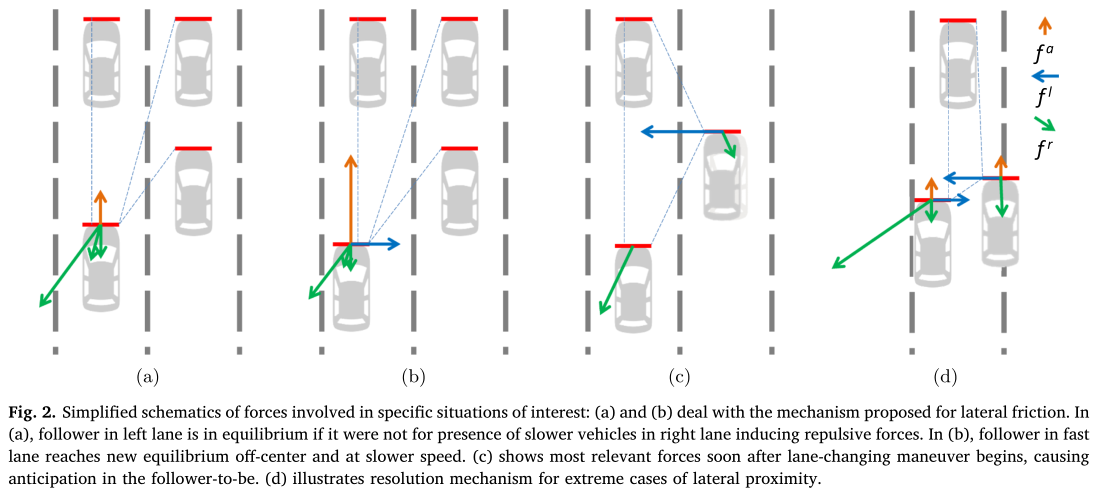
二、解决方案

该模型核心内容为以下几点：

1、提出横向摩擦和预期的机制

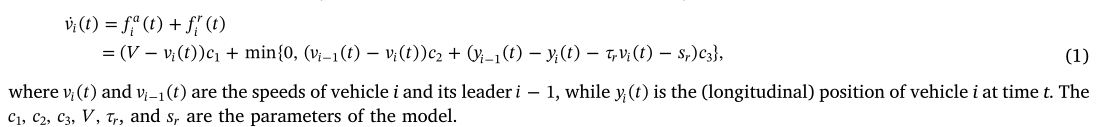
对于一辆车存在三种力：加速力 表示驾驶员加速的意愿、车道力表示特定车道上的趋势、以及避免碰撞的排斥力。

图例如下：



2、原始一维模型

模型如下：

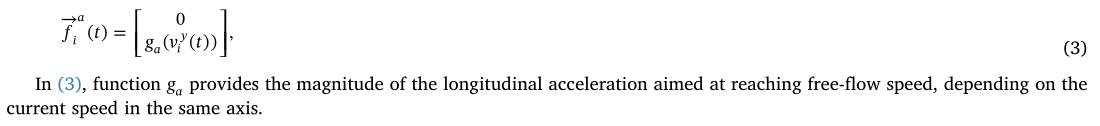


其中加速度为加速力与排斥力之和，加速力表示驾驶员加速到其期望速度的趋势，定义为与当前速度与最大期望速度v之间的差成正比；排斥力完全取决于车辆及其前导车辆的关系，当前导车辆接近时，排斥力才会起作用。在该模型中，这种力将随速度差与车辆间距呈线性增长。

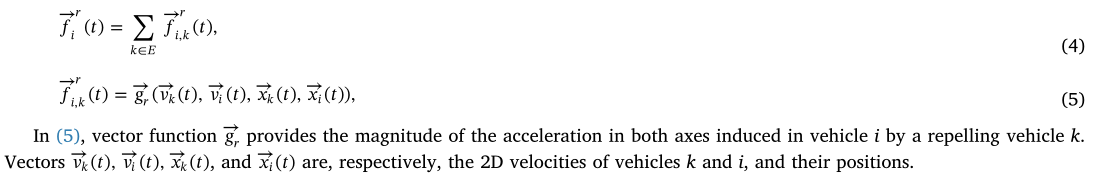
3、提出的二维模型

该模型是对前文一维模型的二维推广，拓展横向维度定义为第一个维度，纵向维度为第二个维度。

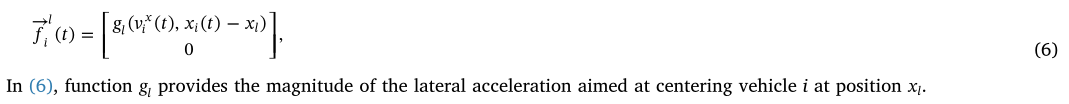
1. 加速力仅为纵向的，即：



1. 排斥力为二维的，它需要考虑周围各个车辆，是车辆间相对速度和矢量距离的响应求和：



1. 车道力使车辆靠近车道中心，抵消邻近车道的排斥力，是车辆的横向速度和横向距离到车道中心的函数



三、核心思想与创新点

* 依托现有的一维微观交通流模型进行改进，拓展为二维，引入加速力、排斥力、车道力，模型表征效果好，具有开拓性。
* 利用横向摩擦、松弛等现象与模型进行相互验证，论据充足。
* 在横向维度进行建模，理解和复制驾驶员在交通中的行为，未来可能作为改进自动驾驶算法的推手，适用于不同类型的司机和不同设计的自动驾驶算法同时在一条道路上行驶的情况。

四、实验验证

1、Lateral friction (侧向摩擦)

与2011年Liu的实验做对比，验证模型能够再现现场观测到的侧向摩擦。

2、Relaxation (松弛现象)

对多车道进行合并处理，验证得到模型捕捉松弛。

3、Lateral collision avoidance by autonomous vehicles (自动驾驶汽车避免横向碰撞)

对两辆车碰撞因素进行分析。

五、启发与思考

作为Transportation Research Part C的论文，文章的创新性、论证真实性都极为充足。同时阅读难度较大，我基本理解了作者的建模思路，但对实验验证部分并未完全理解与透彻，主要在于对横向摩擦、松弛等现象以及自动驾驶算法不够深入的了解，所以对其实验方案与结果等只能看到表象。但同样这篇论文也是最让我感受到论文的重量，其严谨且丰富的论证以及层层递进的逻辑关系是我学习的榜样。

总之我的收获如下：

1、对论文写作有了新的认识，简明扼要、逻辑严谨、论证丰富是一篇优秀论文的必需要素。

2、交通流模型的丰富是从一点一滴积累的，线性到非线性、一维到二维，以及各种力的修正等等，这提醒我在以后的学习研究中也可以从这个思路出发，不积跬步无以至千里，不积小流无以成江海。

3、驾驶员的特性是交通流重要的影响因素，在二维交通流模型中是否可以对其特性加入因子进行讨论。