72.25 - "Simulación de Sistemas"

TP5: "Dinámica peatonal"

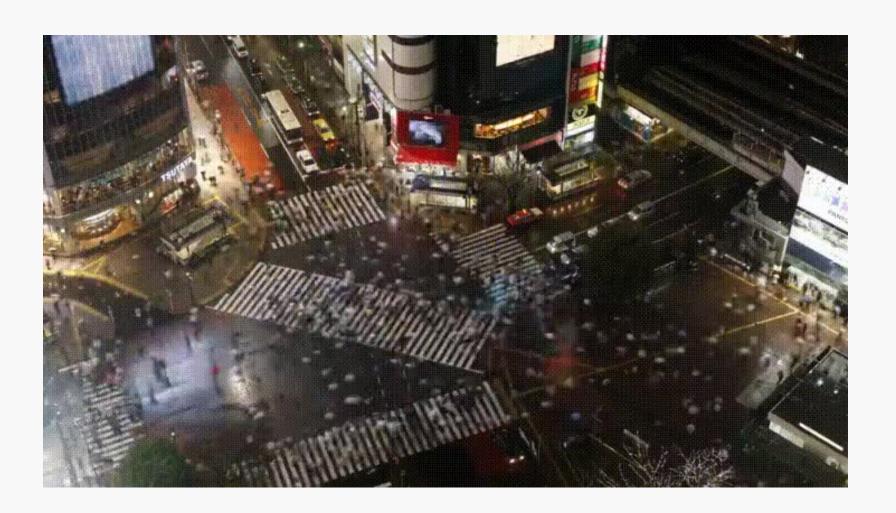
De Simone, Franco - 61100 Dizenhaus, Manuel - 61101

Introducción

Introducción

 Multitudes en movimiento con objetivo

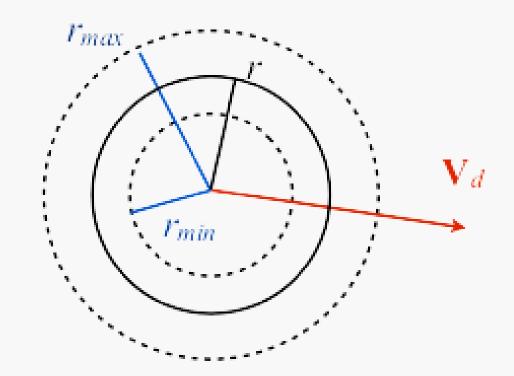
 Comportamiento al cruzarse con otros individuos/obstáculos



Modelo: "Contractile Particle Model" (CPM)

- Partículas con radio variable
 - "Máxima compresión corporal"
- Velocidad deseada depende del radio:

$$|\mathbf{v}_d| = f(r) \ tq \ \begin{cases} v_d(r_{min}) = 0 \\ v_d(r_{max}) = v_{d max} \end{cases}$$



Modelo: "Contractile Particle Model" (CPM)

• Si las partículas no estan en contacto:

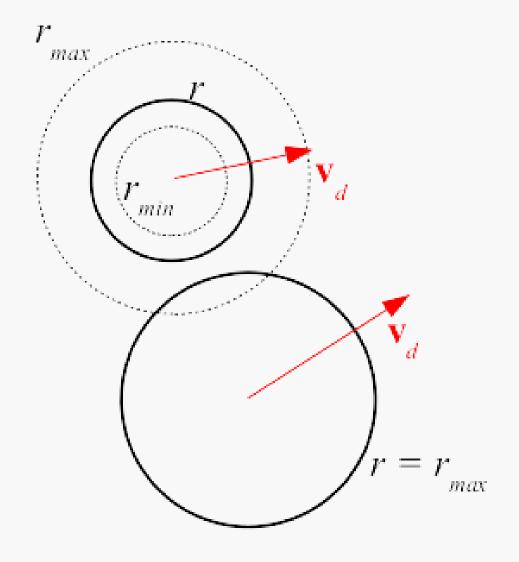
$$\mathbf{x}(t+dt) = \mathbf{x}(t) + \mathbf{v}_d dt$$

$$|\mathbf{v}_{d}| = v_{d} = v_{d}^{max} [(r-r_{min})/(r_{max}-r_{min})]^{\beta}$$

$$r(t+dt) = r(t) + r_{max}/(\tau/\Delta t)$$
 (si $r < r_{max}$)

$$\mathbf{V}_d = \mathcal{V}_d \ \mathbf{e}_{target}$$

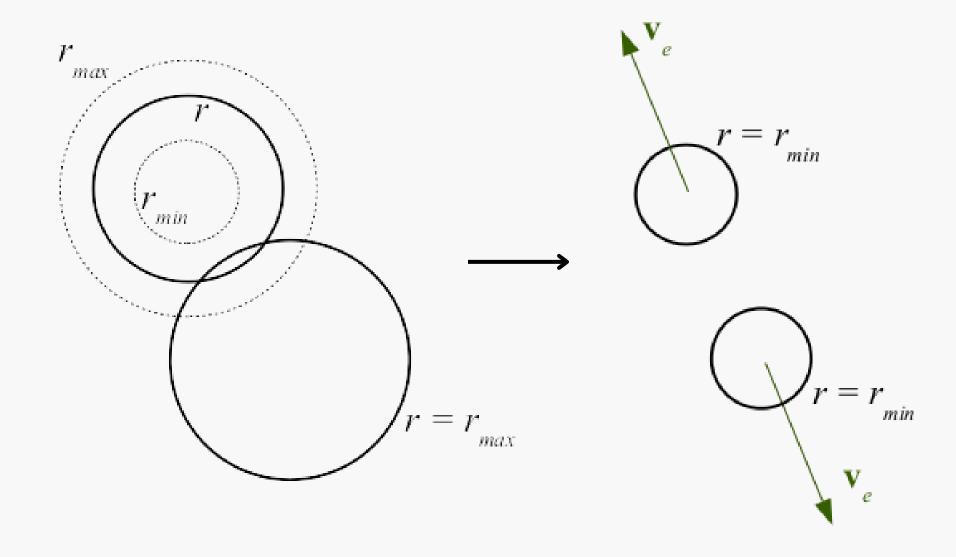
$$\mathbf{e}_{\text{target}} = (\mathbf{x}_{\text{target}} - \mathbf{x}) / | (\mathbf{x}_{\text{target}} - \mathbf{x}) |$$



Modelo: "Contractile Particle Model" (CPM)

• Cuando entran en contacto:

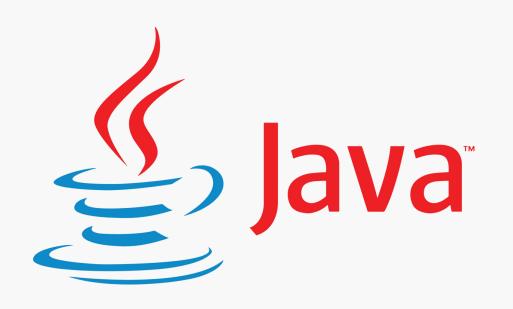
$$egin{aligned} \mathbf{x}(t+\Delta t) &= \mathbf{x}(t) + \mathbf{v}_e dt \ r &= r_{min} \ |\mathbf{v}_e| &= v_e = v_d^{max} \ \mathbf{v}_e^i &= v_e rac{\sum_j \mathbf{e}^{ij}}{|\sum_j \mathbf{e}^{ij}|} \ \mathbf{e}^{ij} &= rac{\mathbf{x}^i - \mathbf{x}^j}{|\mathbf{x}^i - \mathbf{x}^j|} \end{aligned}$$



(Cuando colisiona con pared, se toma partícula de radio 0, y con centro horizontalmente alineado con el centro de la partícula que colisiona)

Stack utilizado

- Java para diseño de modelo e implementación
- Python para procesamiento de datos y realización de gráficos
- Ovito para realización de animaciones





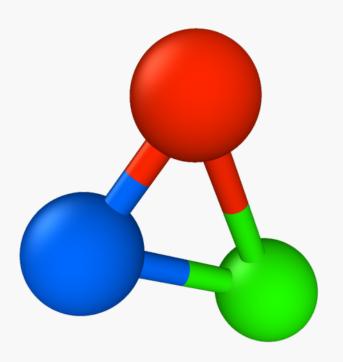
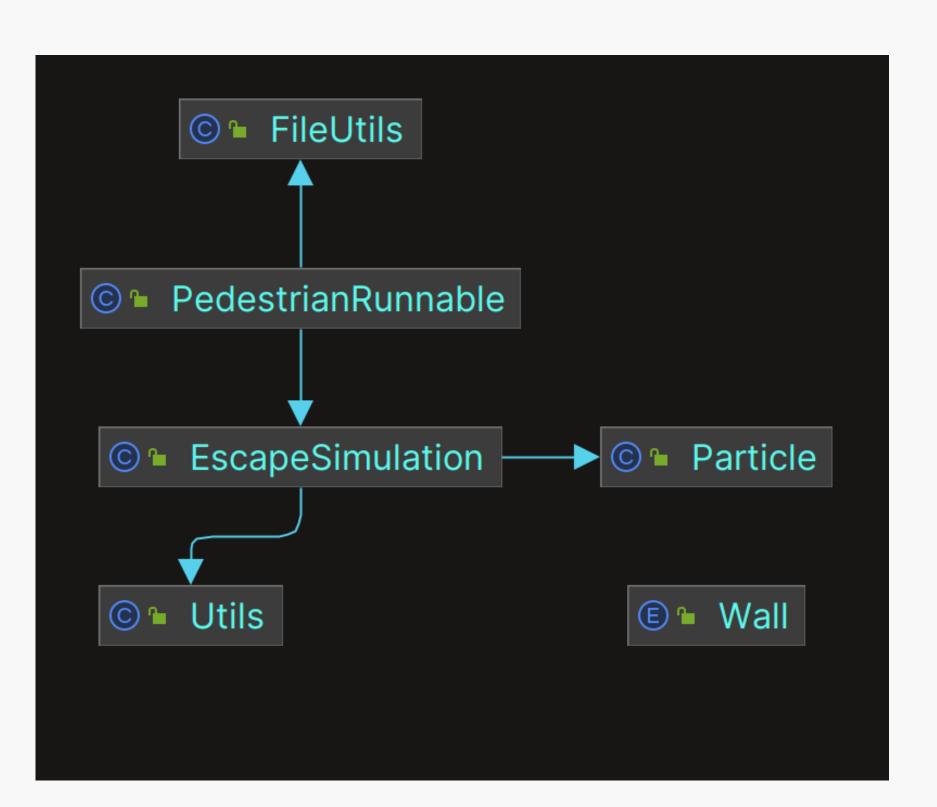
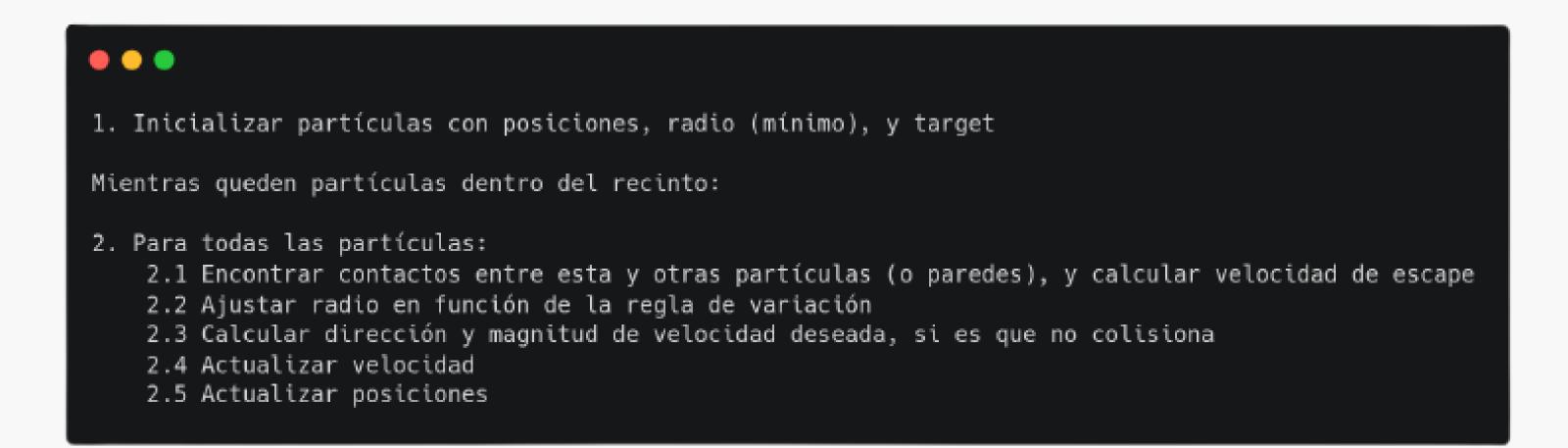


Diagrama UML



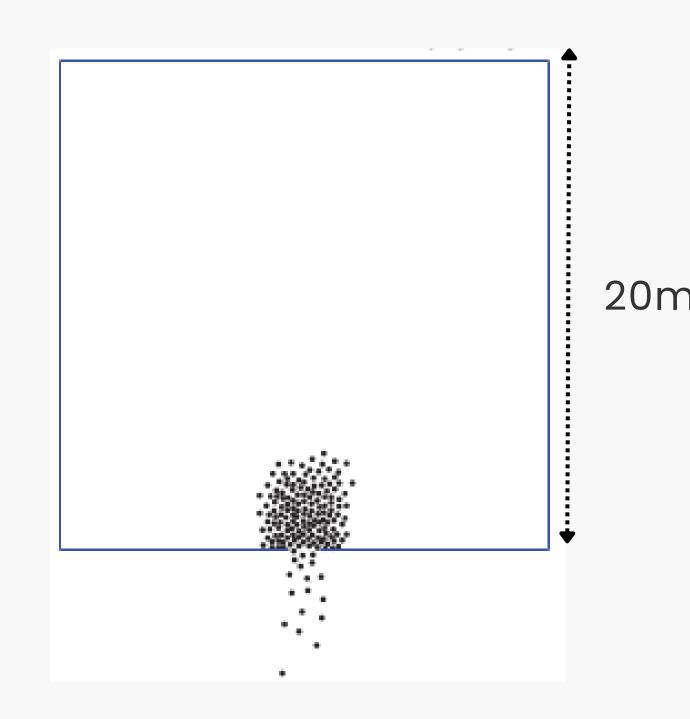
Algoritmo en pseudocódigo



Modelo

- Recinto cerrado de 20m x 20m
- Puerta centrada de tamaño d
- N partículas dentro de recinto ubicadas aleatoriamente
- Velocidad deseada: vd max
- Parámetros fijos (tomados de la bibliografía):

$$r_{min} = 0.10m$$
 $r_{max} = 0.37m$ $eta = 0.9$ $au = 0.5$



Modelo

• Cálculo de target de cada partícula:

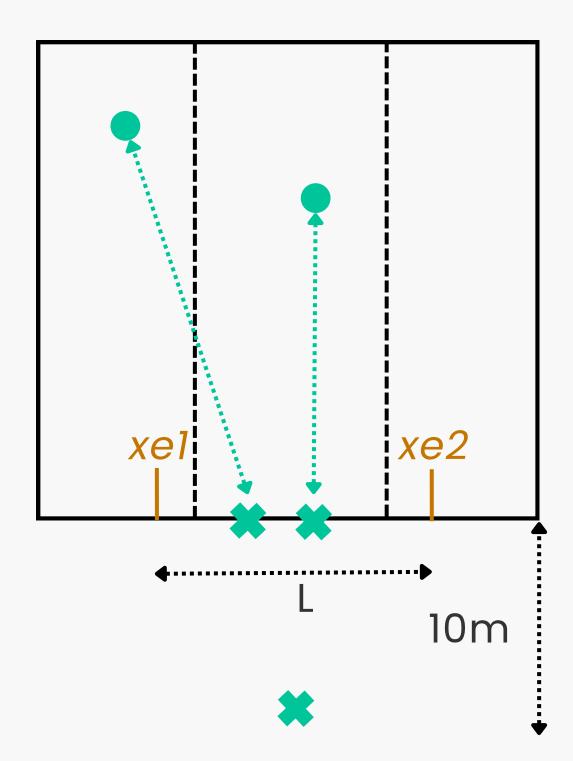
Sean x_{e1}, x_{e2} los límites de la puerta (con y = 0),

(a) Si la partícula p^i tiene su coordenada x^i tal que

$$x^i < (x_{e1} + 0.2L) \text{ o } x^i > (x_{e1} + 0.8L)$$

entonces el target es un punto en el intervalo $[x_{e1} + 0.2L, x_{e1} + 0.8L]$

(b) Si x_i esta en ese intervalo, se asigna $x_{target}^i = x_i$ siendo $L = x_{e2} - x_{e1}$



Estudio

- Simulación de varios egresos, N y d fijos
- Ny d variables: (N, d) = [(200, 1.2m), (260, 1.8m), (320, 2.4m), (380, 3.0m)]

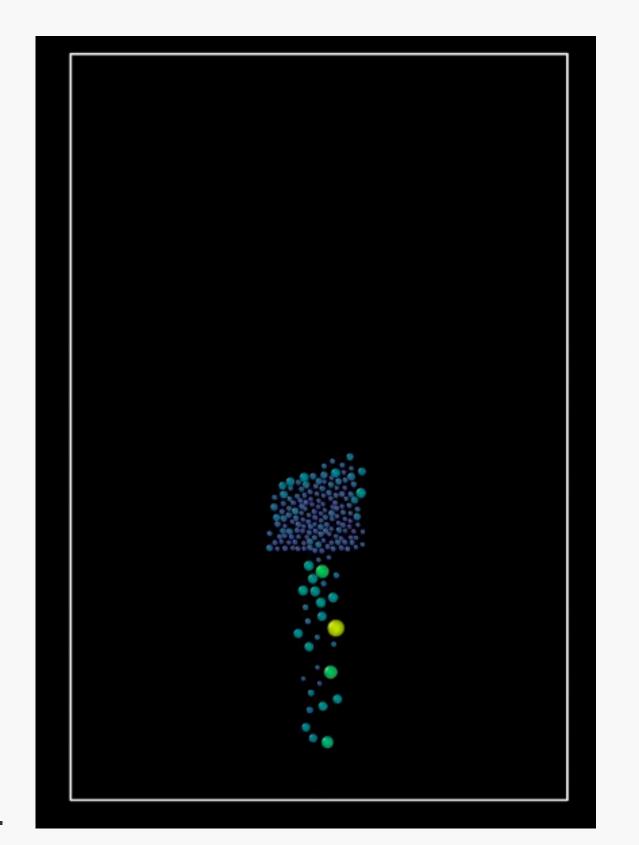
Observables

- Curva de descarga n(t)
- Caudal Q(t) = dn/dt

Simulación de varios egresos

Parámetros: N = 200, vd = 2m/s, d = 1.2m

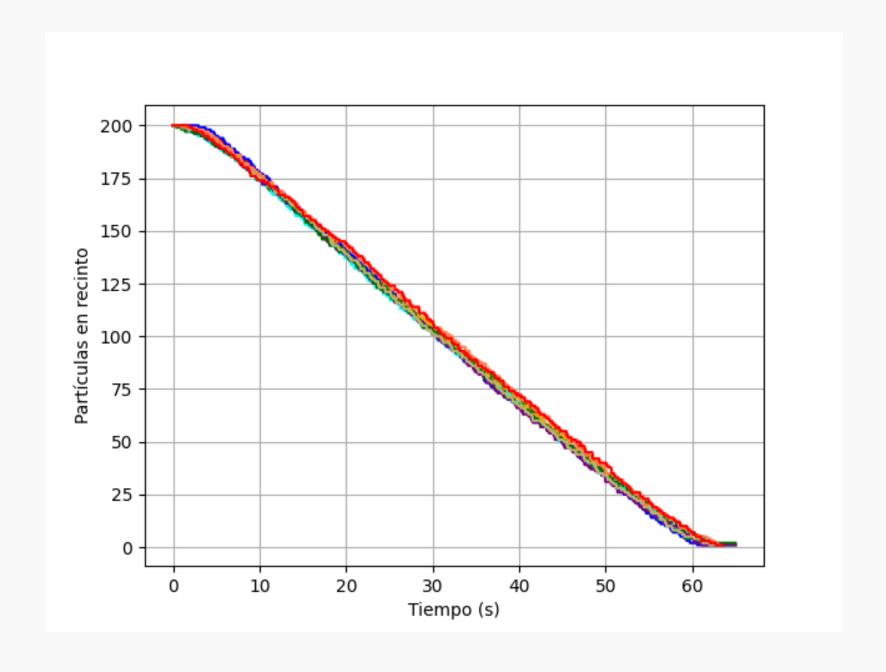
Realizaciones: 10

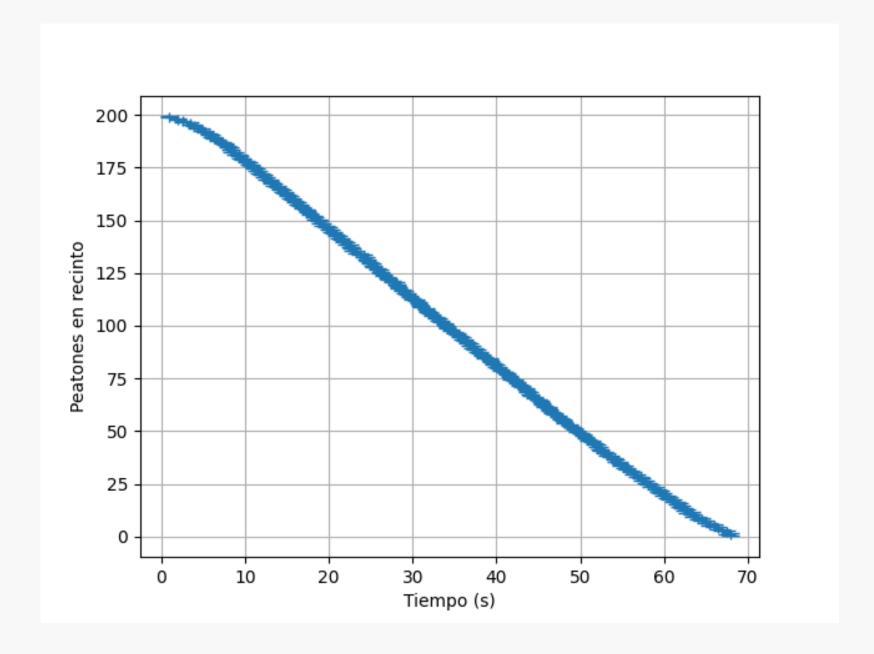


Simulación de varios egresos

Parámetros: N = 200, vd = 2m/s, d = 1.2m

Realizaciones: 10

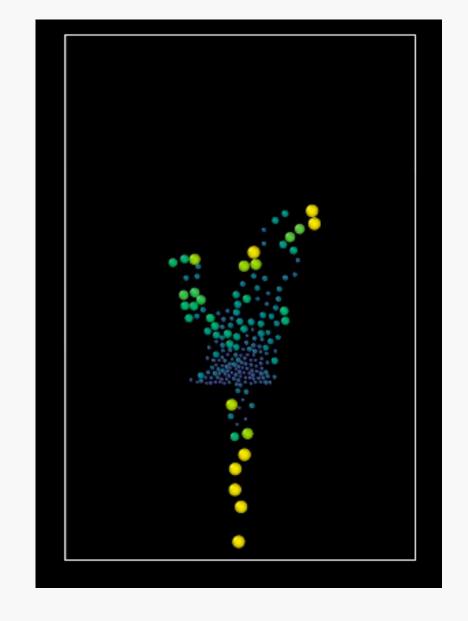




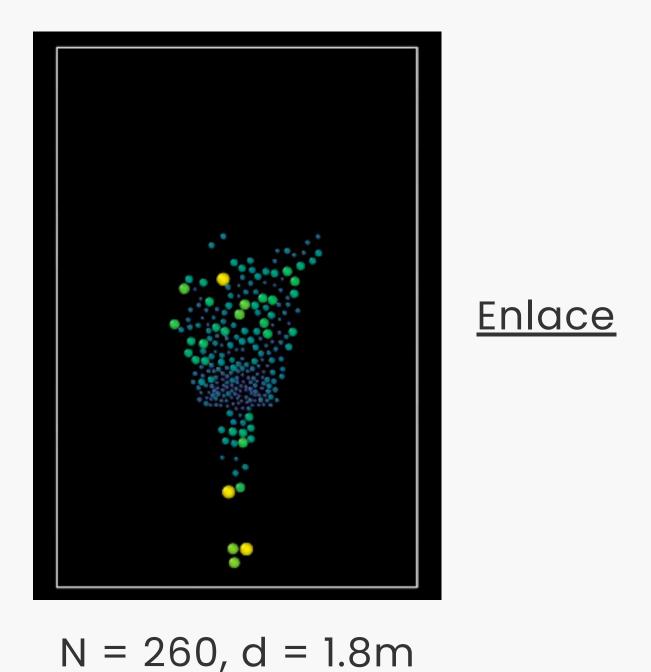
Simulación variando N y d (Vd = 2 m/s constante)

Realizaciones: 10

Enlace



N = 200, d = 1.2m

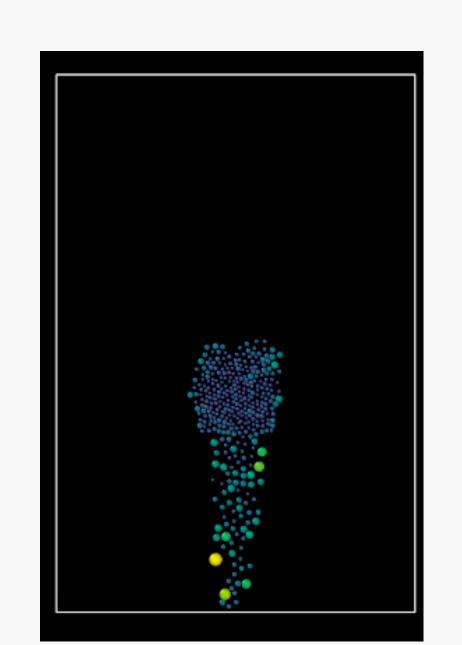


Simulación variando N y d (Vd = 2 m/s constante)

Realizaciones: 10



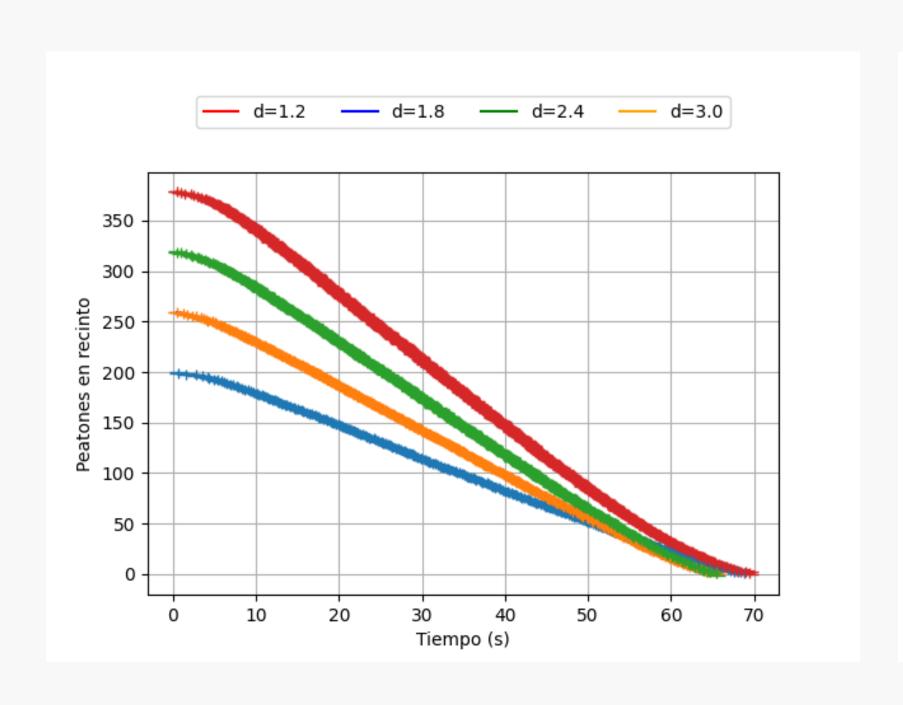
N = 320, d = 2.4m

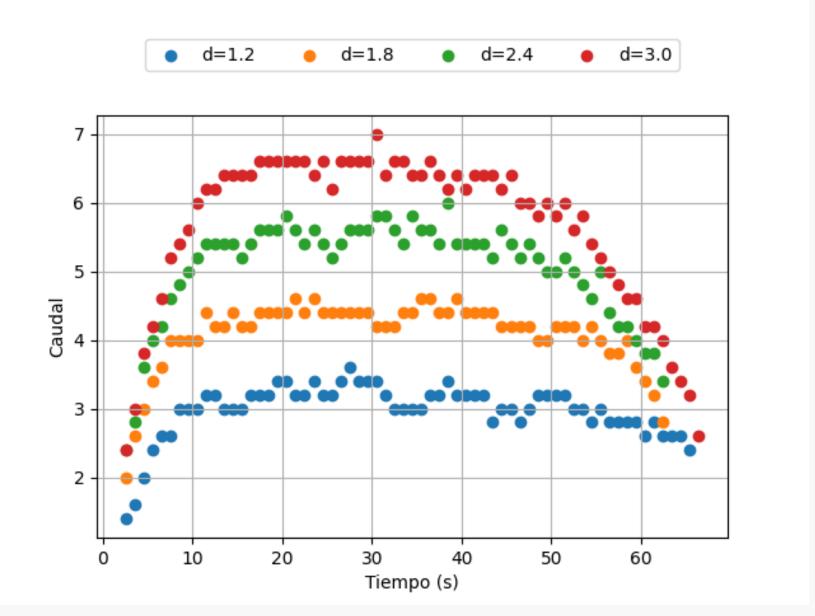


N = 380, d = 3.0m

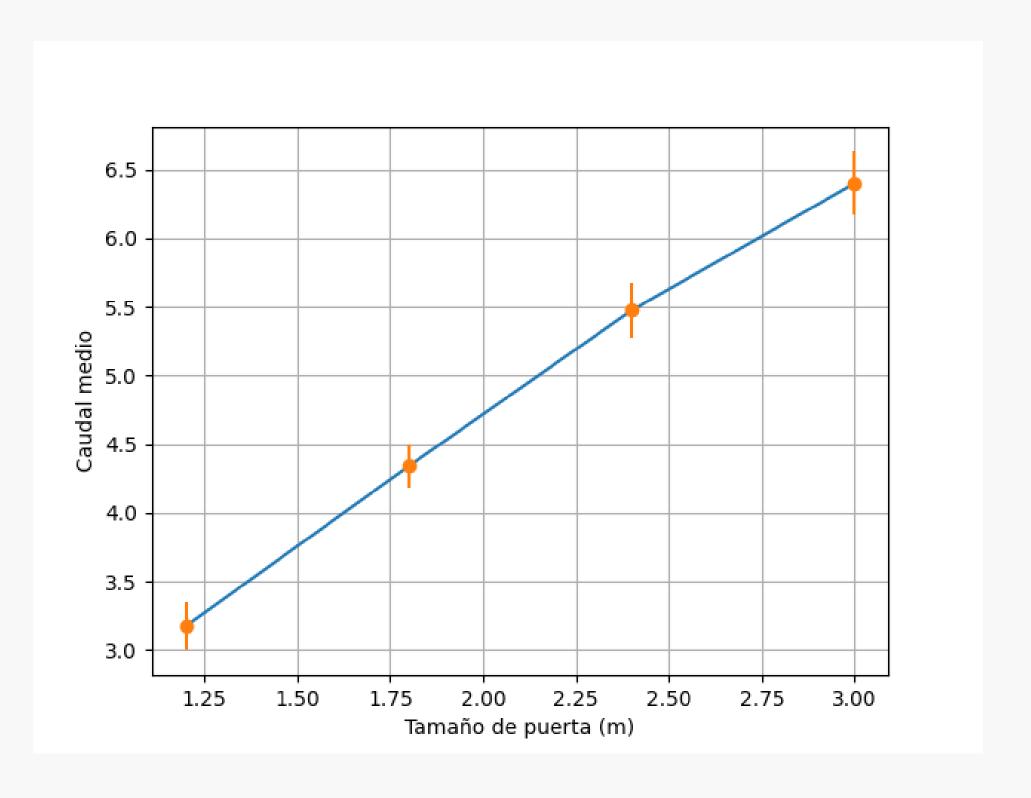
Enlace

Curva de descarga n(t) y Caudal Q(t)

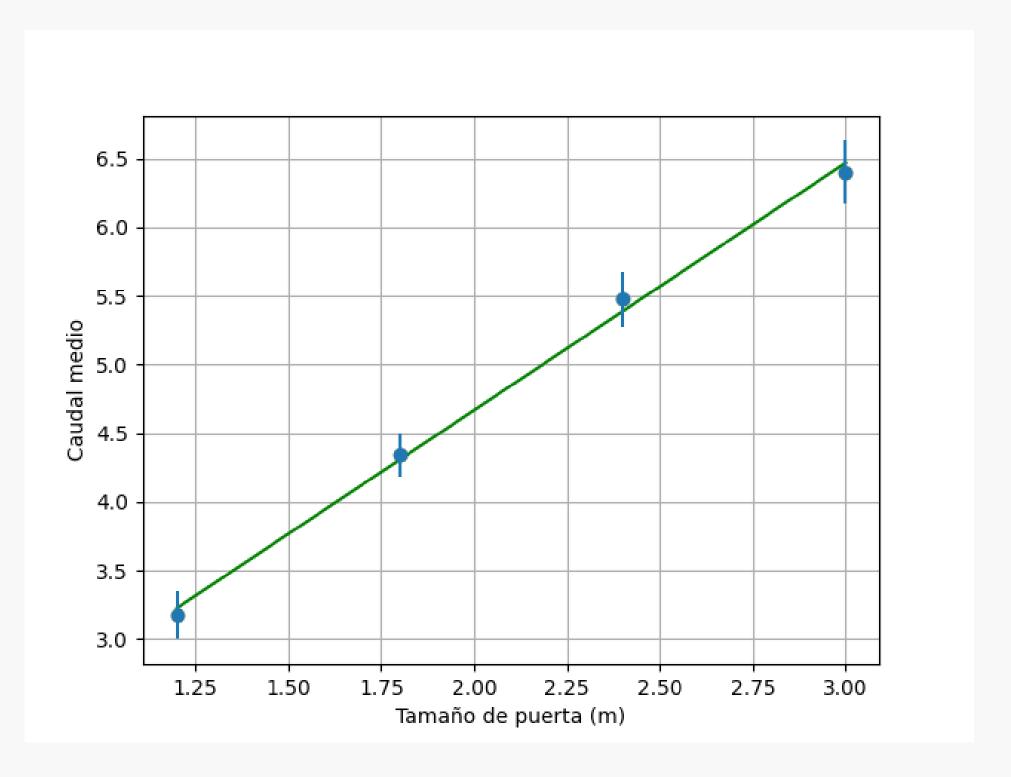




Caudal medio vs Ancho de Puerta



Caudal específico



Conclusiones

Conclusiones

- El comportamiento de los peatones se condice con la evidencia empírica
- Se observa linealidad en la curva de descarga para los casos estudiados
- El tiempo total de evacuación fue similar, en el orden de los 70 segundos
- Existe una proporcionalidad entre el tamaño de puerta d y el caudal Q en el estado estacionario
- A mayor tamaño de puerta, se permite un mayor caudal de salida Q
- Se puede predecir el caudal para distintos tamaños de puerta con una ecuación lineal

Muchas gracias