1项目介绍

PLM(Preference Learning Model)为预测群体骑行者轨迹而设计的一个数据驱动模型。骑行者被建模为具有异质交互策略的个体,利用偏好学习捕捉骑行者的交互策略,并基于异质性偏好组合描述群体内骑行者的交互关系,以此指导轨迹预测。

1.1 项目结构

- main.py # 主文件
- prediction_preprocess.py # 其他工具函数
- data/#数据文件夹(所有数据)
 - -- data1/ # 数据文件夹(某数据)
 - -- data.csv # 原始数据
- Evaluator/#评估
- Example_model/# 训练
- Processor/ # 预处理
- viz/# 可视化
- ReadMe.md # 文档

1.2 数据集准备

所需数据的特征值包括以下项,dome中以仙霞-剑河交叉口非机动车轨迹数据为例, 每列分别为:

- 1. Frame_ID
- 2. X[m]
- 3. Y[m]
- 4. Vx[m/s]
- 5. Vy[m/s]
- 6. $Ax[m/s^2]$
- 7. $Ay[m/s^2]$
- 8. Speed[km/h]
- 9. Acceleration[m/s²]
- 10. Space[m]

1.3 本地 Python 虚拟环境配置

```
conda create --name PLM python=3.7
conda activate PLM
conda install tensorflow==2.4
conda install keras==2.3.1
conda install pillow
```

2 项目流程及主程序main文件介绍

包括以下功能流程:

- Step 1: 数据预处理
- Step 2: 构建训练数据集
- Step 3: 训练模型
- Step 4: 测试模型
- Step 5: 结果可视化
- 以上 Step 2—Step 5 可单独运行·分别采用参数 if_const_data、if_train、if_test、if_vis 分别进行控制。
- 若需要可在main.py中修改相应的参数,包括项目地址、模型参数

2.1 数据预处理

包括建立任务文件夹和检查数据是否存在,并做数据清洗。

2.2 构建训练数据集

```
from Processor import Pred_Processor
_, _, _, _, _ = dp.data_set_construction(train_data, 'train_set', pred_length)
```

• Pred_Processor类的data_set_construction是构造数据集的函数

2.3 模型训练

```
from Example_model import Pred_model
Pred_model.motion_prediction_train(args, data_set_dir1, \
data_set_dir2, data_set_dir3)
```

- Pred_model中的motion_prediction_train是训练模型
- data_set_dir1、data_set_dir2、data_set_dir3均是输入数据的地址

2.4 模型测试

```
from Evaluator import Pred_Evaluator
_, _, _, ade, fde = Pred_Evaluator.trajectory_prediction\
(args, data_set_dir1,data_set_dir2, data_set_dir3)
```

- Pred_Evaluator中的trajectory_prediction是测试函数
- ade 和 fde 为返回的测试结果

2.5 可视化

```
from viz import visualization
visualization.Visualization(args,ID)
```

- visualization为Visualization中的函数
- ID为可视化的样本编号、可为空集

3 Demo

3.1 指令

```
# 进入目录激活环境
- cd C:\Users\YourUsername\Documents
conda activate PLM

# 构造数据集
python Main.py -- if_const_data True

# 训练
python Main.py -- if_train True

# 测试
python Main.py -- if_test True

# 可视化
python Main.py -- if_vis True
```

3.2 输出



Trajectory Visualization for Sample 1195

