# Symulacja ruchu drogowego na IV obwodnicy Krakowa

Szymon Gałuszka, Michał Worsowicz, Maciej Nalepa 10 czerwca 2020

### Część I

# Omówienie projektu

## 1 Definicja problemu

Nasz cel to symulacja ruchu drogowego na IV obwodnicy Krakowa. Konieczna jest definicja tras oraz sposobu poruszania się po nich. Na obwodnicy nie ma sygnalizacji świetlnej, skrzyżowania znajdują się najczęściej pod wiaduktem i najpierw należy zjechać z drogi szybkiego ruchu. Trasa ma zróżnicowane ograniczenia prędkości oraz różną ilość pasów ruchu.

Ruch drogowy powinien uwzględniać pojazdy osobowe, ciężarowe i transport publiczny. Ciężkie pojazdy obowiązują inne ograniczenia prędkości oraz zajmują więcej przestrzeni na jezdni. Napływ ruchu powinien odbywać się przez wjazdy na obwodnicę, które wpuszczają samochody z określoną częstotliwością, która może zależeć od pory dnia.

Koniecznym elementem jest symulacja zmiany pasa ruchu. Symulacja może obejmować wydarzenia losowe, takie jak:

- blokada pasa ruchu,
- zamknięcie zjazdu,
- nagle hamowanie.

## 2 Obszar symulacji

Symulowany przez nas obszar to IV obwodnica Krakowa, znana także jako obwodnica autostradowa Krakowa, ponieważ większość jej odcinka stanowi autostrada A4. Fragment ten na zachodnich obrzeżach miasta jest dwupasmowy, a na południowych - trójpasmowy. W najbliższym czasie przewidywana jest budowa odcinka północnego, który postanowiliśmy także uwzględnić w naszej symulacji, odtwarzając i dodając ten fragment do projektu. Poniżej przedstawiony jest wykaz węzłów drogowych, które obejmuje symulacja (zgodnie z kierunkiem ruchu wskazówek zegara):

• Kraków Nowa Huta

- Kraków Przewóz
- Kraków Bieżanów
- Kraków Wieliczka
- Kraków Łagiewniki
- Kraków Południe
- Kraków Skawina
- Kraków Tyniec
- Kraków Bielany
- Kraków Balice (lotnisko)
- Balice I
- Modlniczka
- Modlnica
- Kraków Północ dla uproszczenia przyjęto taką nazwę planowanego węzła (wariant I)

## 3 Algorytm

Zastosowany przez nas algorytm ruchu drogowego to model Nagela-Schreckenberga, będący teoretycznym modelem mikroskopowym o charakterze dyskretnym, w którym obie jednokierunkowe jezdnie są podzielone na komórki, które mogą z kolei składać się z np. dwóch pasów. Każda z komórek może być interpretowana na jeden z dwóch sposobów:

- fragment pustej drogi
- fragment zawierający pojedyńczy samochód

Każdy samochód n posiada swoją prędkość v(n) o wartości liczby naturalnej, nie większej od prędkości maksymalnej  $v_{max}$  (symbolizuje ona ograniczenie prędkości na drodze). Czas t w modelu Nagela-Schreckenberga przyjmuje wartość dyskretną o stałym kroku, gdzie każdy etap można podzielić na cztery następujące po sobie czynności:

#### 1. Przyspieszanie:

Jeżeli  $v(n) < v_{max}$  to prędkość samochodu może ulec zwiększeniu o zadaną jednostkę, nie przekraczając prędkości maksymalnej.

#### 2. Zwalnianie:

Jeżeli odległość d(n) samochodu n od samochodu znajdującego się przed nim jest mniejsza od prędkości v(n) tego samochodu to prędkość samochodu ulega zmniejszeniu. Jako że odległość mierzona jest w liczbie komórek, a prędkość w liczbie komórek na jednostkę czasu, to prędkość ostateczna może wynosić maksymalnie d(n) na jednostkę czasu, a minimalnie zero.

#### 3. Losowość:

Czynność ta symbolizuje wszelkie przypadki losowe z jakimi kierowca może spotkać się na drodze. Dla każdego samochodu n, gdzie v(n) > 0, prędkość zostaje zmniejszona o jedną jednostkę, z pewnym zadanym prawdopodobieństwem p.

#### 4. Ruch samochodu:

W ostatnim kroku każdy z samochodów zostaje przesunięty do przodu o odpowiednią ilość komórek, wynikającą z jego prędkości.

# Część II

# Metodologia

- 4 Struktury danych
- 5 Implementacja
- 6 Usprawnienie

# Część III

# Podsumowanie

# 7 Wyniki

Wszystko jest gites i działa

### 8 Od autorów

Pozdrawiamy

# 9 Dalsza praca

# Literatura

- [1] Wiki, Kraków Obwodnica IV, wikipedia.org
- [2] OpenStreet, mapa, openstreetmap.org
- [3] K. Nagel, M. Schreckenberg, Two lane traffic simulations using cellular automata, arxiv.org