Projekt zespołu 05 na przedmiot Symulacja Systemów Dyskretnych

> Łukasz Łabuz Dawid Małecki Mateusz Mazur

18 października 2023

∟Plan projektu

Plan projektu

Planowany harmonogram prac nad projektem

- 19.10.2023 Stworzenie podstawowego opisu podstawowych założeń projektu i wybranego modelu, harmonogramu i podziału zadań
- **02.11.2023** Przygotowanie kwerendy literaturowej dotyczącej metod poruszanych w projekcie
- **30.11.2023** Przygotowanie pełnego modelu formalnego, który zostanie wykorzystany podczas implementacji rozwiązania przedstawionego problemu
- 14.12.2023 Przedstawienie gotowego prototypu symulacji
- 25.01.2024 Prezentacja skończonego projektu

Wstępny podział zadań

Zadanie	Łukasz Łabuz	Dawid Małecki	Mateusz Mazur
Wybranie stosu	√	√	√
technologicznego dla projektu			
Ustalenie zakresu symulacji	\checkmark	\checkmark	\checkmark
Wyszukiwanie kwerendy	\checkmark	\checkmark	\checkmark
literaturowej			
Stworzenie modelu formalnego	\checkmark	\checkmark	\checkmark
Koordynacja repozytorium		\checkmark	
projektu			
Implementacja algorytmów	\checkmark	\checkmark	\checkmark
Stworzenie dokumentacji			\checkmark

Zakres symulacji

Obszar symulacji

Rondo Grunwaldzkie w Krakowie z najbliższymi dochodzącymi

ulicami

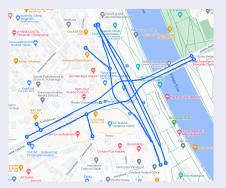


Figure 1: Obszar symulacji (zaznaczony na niebiesko)

Elementy symulacji

- Samochody
- Piesi
- Sygnalizacja świetlna
- Komunikacja miejska (ewentualnie)

Wstępne założenia techniczne co do technologii.

Język: Python

Biblioteki:

- NumPy
- MatPlotLib
- CellPyLib

Wstępna kwerenda literaturowa

Wstępna kwerenda literaturowa

Paweł Gora Adaptacyjne planowanie ruchu drogowego

W pracy przedstawione zostały metody adaptacyjnego planowania ruchu drogowego oparte na algorytmie genetycznym. Ich skuteczność przetestowana została przy użyciu **symulatora ruchu drogowego TSF** (Traffic Simulation Framework). Opisana została również architektura samego symulatora oraz techniczne aspekty jego implementacji przy u zyciu technologii .NET Framework

Amir Rasouli Pedestrian Simulation: A Review

Artykuł ten skupia się na różnych aspektach modelu ruchu pieszego (tłumu) – i symulacji. Przegląd obejmuje: różne kryteria modelowania, m.in jak szczegółowość, techniki i czynniki zaangażowane w modelowanie zachowań pieszych zachowanie i różne metody symulacji pieszych z bardziej szczegółowymi wynikami przyjrzyjmy się dwóm sposobom symulowania zachowań pieszych w scenach ruchu drogowego. Na koniec przedstawiono zalety i wady różnych technik symulacyjnych omówiono i sformułowano zalecenia dotyczące przyszłych badań.

└ Postępy prac

Postępy prac

Prace wykonane na rzecz projektu w okresie od ostatniego spotkania

- Ustalenie harmonogramu prac nad projektem
- 2 Ustalenie wstępnego podziału zadań
- 3 Ustalenie zakresu symulacji
- 4 Wyszukiwanie kwerendy literaturowej

Zestawienie osób i wykonanych przez nie zadań

Zadanie	Łukasz Łabuz	Dawid Małecki	Mateusz Mazur
Wybranie stosu	√	√	√
technologicznego dla projektu			
Ustalenie zakresu symulacji	\checkmark	\checkmark	\checkmark
Wyszukiwanie kwerendy	\checkmark	\checkmark	\checkmark
literaturowej			
Koordynacja repozytorium		\checkmark	
projektu			

Dziękujemy za uwagę

Dziękujemy za uwagę