



长距离干道路径优选与分割的绿 波同步优化方法

姓名:

刘鹏

专业:

交通信息工程及控制

导师:

徐建闽

日期:

2020年09月25日

目录

CONTENT

- 研究背景
- Ⅲ 研究现状
- **研究内容**

- ₩ 研究方法
- v 论文创新点
- ◎ 论文研究计划

车辆保有量上升

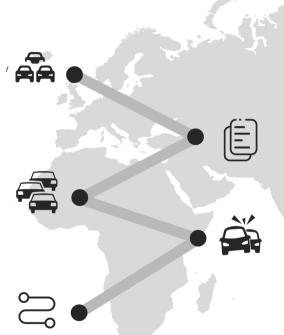
据公安部统计,截至2021年6月,全国机动车保有量3.84亿辆,新注册机动车1871万辆,同比增长32.33%。

交通拥堵

据高德报告显示,因拥堵造成的城市经济损失高达31.7%。

基于路径的出行服务

近年来,<mark>高德、百度地图、滴</mark> 滴等基于路径的出行服务已得 到长足发展。



全球气候变暖

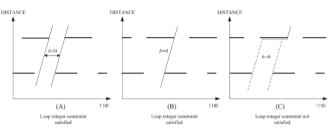
交通温室气体排放量已经占到了城市温室气体排放量的30%-40%。

交通安全

2019年,我国交通事故发生总计24.7万起,其中机动车事故数21.5万起,交通伤亡人数31万人。

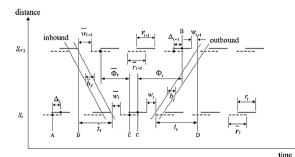
干道协调控制方法

干道协调控制理论已相对成熟,但是针对<mark>路径的协调控制方法</mark>较少,也没有考虑协调过程中的相序优化。



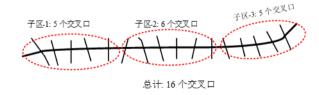
长干道子区划分与协调模型

主流的方法利用关联度模型对干道进行子区划分,再进行协调,将子区划分与绿波协调同步考虑的模型较少,也没有考虑相邻子区之间的影响关系。



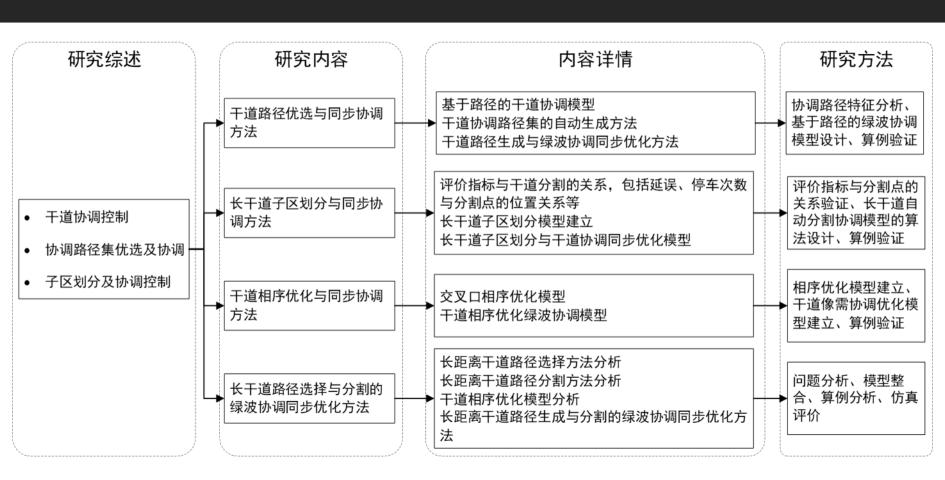
协调路径集优选及协调方法

借助关联度模型对关键路径进行识别,或根据车辆轨迹数据推算关键路径,没有考虑干道协调跟关键路径识别的关系。



缺点与不足	拟解决方案
传统的干道协调模型仅考虑双向直行进程的协调,忽略了对带转弯需求以及冲突需求的路径优化。	建立基于路径的干道协调模型
将路径优选模型与干道协调模型分离,无法根据 <mark>干道协</mark> 调效果动态的选择协调路径	建立干道路径优选与同步协调模型
将子区划分模型与干道协调模型分离,忽略了 <mark>分割点对</mark> 干道整体的影响	建立长干道子区划分与同步协调模型
未考虑干道协调过程中的相序优化,忽略了能够使 <mark>干道</mark> 更大效益的机会	建立干道协调相序优化模型

长距离干道路径选择与分割的绿波同步优化方法

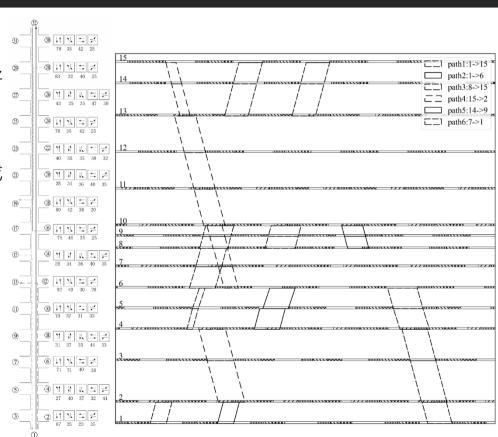


干道路径优选与同步协调方法

- 从多个方面分析协调路径所具备的特征,并将 其转换为约束,对于道路径空间进行限制;
- 建立基于路径的绿波协调控制方法;
- 将协调路径的约束引入干道协调模型中,生成协调路径动态选择与绿波协调控制的模型。

长干道子区划分与协调方法

- 分析干道自动分割的机理与干道分割对干道整体运行效果的影响,引入干道分割决策变量,建立干道分割约束;
- 将干道分割成本与协调成本引入目标函数,建立干道协调自动分割模型,实现干道协调与子区划分同步进行。



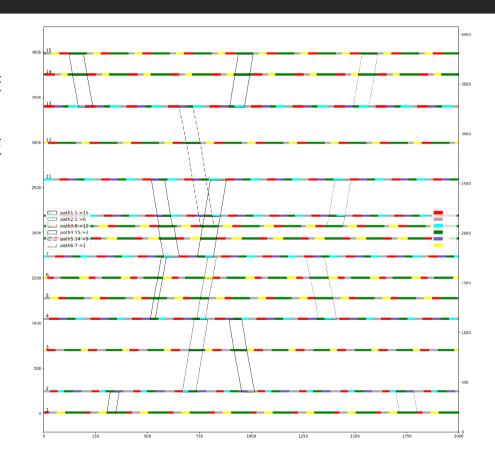
干道相序绿波协调优化方法

- 分析相序优化方法,引入干道相序优化关键变量,建立相序优化模型。
- 分析现存相序特点,建立相序限制约束,保证相序合理性
- 建立相序绿波协调同步优化模型

$$x_{l,m,k} = \begin{cases} 1, & \text{如果交叉口}_k \Box - \Box B$$
期内的相位 l 在相位 m 之前 $0, & \text{其他} \end{cases}$

$$\begin{cases} x_{l,m,k} + x_{n,m,k} &= 1 \\ x_{u,l,k} + x_{m,u,k} &= 1 \quad \forall u \neq l \neq m \neq n \\ x_{u,m,k} + x_{n,u,k} &= 1 \end{cases}$$

综合干道优选、长干道子区划分、干道相序绿波协调优选方法,提出**长距离干道路径选择与分割 的绿波协调同步优化方法**。





数据分析

从广州、中山、禅城等城市路网中寻找适合进行试验的长干道,分析干道车辆的出行特征、路径特征、交叉口配时情况以及道路状况等信息,为数学建模做准备。



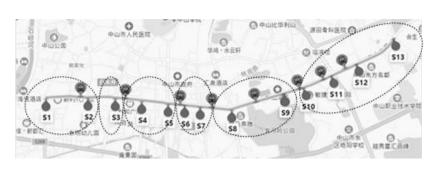
模型建立

阅读文献,查询相关的问题的解决办法,引入变量,添加约束,建立数学模型,并用算例验证模型的正确性。



仿真验证

利用<mark>实际路网数据</mark>对模型进行验证,并利用 VISSIM仿真平台建立仿真模型,对模型进行 仿真验证,以确保模型的有效性和可行性。



$$\epsilon p_k \leq \tau_{i,k} \leq p_k \qquad \begin{cases} -Mp_{k+1} \leq b_{i,k} - b_{i,k+1} \leq Mp_{k+1} \\ -Mp_k \leq \overline{b}_{i,k} - \overline{b}_{i,k+1} \leq Mp_k \end{cases}$$

$$\begin{cases} \theta_k + r_{i,k} + \Delta r_{i,k} + w_{i,k} + t_k + \tau_{i,k+1} = \theta_{k+1} + \Delta r_{i,k+1} + r_{i,k+1} + w_{i,k+1} + n_{i,k+1} \\ \theta_k + \overline{r_{i,k}} + \Delta \overline{r_{i,k}} + \overline{w}_{i,k} + \overline{n}_{i,k} = \theta_{k+1} + \overline{r_{i,k+1}} + \Delta \overline{r_{i,k+1}} + \overline{w}_{i,k+1} + \overline{t_k} + \overline{t_i}, \end{cases}$$

表 2 LM-BAND 与改进型 MULTIBAND 模型仿真对比方案

Table 2 Simulation results under the LM-BAND and improved MULTIBAND control

指标←	小汽车仿真结果↩		公交仿真结果↩		₽
	LM-BAND€	改进型 MULTIBAND⊖	LM-BAND₽	改进型 MULTIBAND₽	↩
平均延误/秒₽	233.4 (-34.7%) ₽	357.0↩	323.0 (-13.7%) 🗗	374.44	↩
平均停车时间/秒₽	147.5 (-40.5%) 🗗	248.1↩	168.7 (-19.7%) 🗗	210.9₽	$\leftarrow \!$
平均停车次数/次₽	6.6 (-28.7%) 🗗	9.3←3	4.2 (-30.0%) 🗗	6.0₽	$\leftarrow \!$
平均行程时间/秒₽	804.0 (-8.8%) 🗗	881.6↩	1 232.9 (-0.8%) 🗗	1 243.2∉	₽



- 在传统的干道协调模型的基础上,建立**基于协调路径的干道协调模型**,并根据协调路径的特点**建立了协调路径优选模型**,实现了**路径优选与干道协调的同步优化**。
- 分析了子区划分对干道协调的整体影响,提出在干道协调过程中动态的实现子区划分, 建立了子区划分与绿波协调优化的模型,降低了子区划分对干道整体优化的影响。
- 在干道协调中考虑相序协调优化,打破了传统干道协调无法对信号进行优化的壁垒, 将绿波协调与信号优化相结合,对干道整体协调优化效果有了较大的提升。

构建了一套较为完整的长干道信号协调理论,可概括为"**路径优选、子区划分、信号优化**"的同步优化模型

论文工作进度安排		
起止时间	工作内容	
2021.09-2021.10	相关文献整理与分析、论文开题	
2021.11-2021.01	干道协调路径优选与同步协调方法研究	
2021.02-2022.04	长距离干道子区划分与同步协调方法研究	
2022.05-2022.07	干道协调相序优化模型研究	
2022.08-2022.10	长距离干道路径优选与分割的绿波协调同步优化方法研究	
2022.11-2023.01	对论文进行综合性撰写,完成论文初稿	
2023.01-2023.03	对论文进行修改调整	
2021.04	申请答辩、论文定稿	
2021.05	论文印刷、评审	



感谢您的聆听!

恳请各位老师批评指正!

答辩人: 刘鹏 指导老师: 徐建闽