Hund ist nicht Katze

# Fachmodul ÖV Journey Planning

Christian Bühler

Flavio Tobler

August 4, 2018

### 1 Abstract

Abstract halt

## Inhaltsverzeichnis

1	2 Einleitung							
2								
3								
4	Ausgangslage							
	4.1	_	yPlanning	4				
	4.2		ripPlanner	4				
	4.3	-	ction Scan Algorithm	4				
		4.3.1	Earliest Arrival Connection Scan	4				
		4.3.2	Profile Connection Scan	5				
	4.4	Genera	al Transit Feed Specification	5				
_				_				
5	Met	hode		6				
6	Produkt							
	6.1	OTP n	nit Schweizer Daten implementieren	7				
	6.2	Kann	OTP ohne .osm file ausgeführt werden?	7				
	6.3	Modell	lierung der Datenstrukur	7				
	6.4	Autom	atische generierte Klassendiagramme	7				
	6.5	Dumm	y-GTFS Daten erstellen	7				
	6.6		ng	7				
		6.6.1	CSAMock	7				
		6.6.2	TimeTableBuilderMock	7				
		6.6.3	JourneyToTripPlanConverterMock	7				
	6.7	TimeT	ableBuilder	8				
	6.8	Journe	yToTripPlanConverter	8				
		6.8.1	Knackpunkte	8				
	6.9		ctionScanAlgorithm	8				
	6.10	Perfori	mance-Test	8				
7	CSA	fuer01	-p	9				
•	7.1							
	1.1	7.1.1	TimeTable	9 9				
		7.1.2	StopCSA	9				
		7.1.3	TripCSA	9				
		7.1.4	FootpathCSA	9				
		7.1.5	ConnectionCSA	10				
		7.1.6	Journey	10				
		7.1.7	JourneyPointer	10				
		7.1.8	LegCSA	10				

9	Fazi	t		13
8	Resu	ultate		12
		7.2.5	JourneyToTripPlanConverter	11
			CSA	
		7.2.3	Webseitenaufruf	10
		7.2.2	Server	10
		7.2.1	TimeTableBuilder	10
	7.2	mmablauf	10	

## 2 Einleitung

Einleitung: Nutzen und Sinn des Projektes + Grobe Kapitelübersichtsbeschreibung der Arbeit

## 3 Augabenstellung

Unsere BA Aufgabenstellung

### 4 Ausgangslage

Um unsere Programm und unser vorgehen zu besser verstehen muessen wir zuerst das von uns verwendete Basisprogramm sowie den von uns verwendeten Basisalgorithms erlaeutern.

#### 4.1 JourneyPlanning

Ein JourneyPlanner ist ein Programm, welches den optimalen Weg für eine Reise zwischen zwei oder mehr Orten findet. Im gegensatz zum RoutePlanning oder Routenplanner bezieht sich ein JourneyPlanner nur auf öffentliche Verkehrsmittel und nicht auf Privatfahrzeuge.

#### 4.2 OpenTripPlanner

Der OpenTripPlanner, kurz OTP, ist eine auf der Maven-Repository aufbauende Multimodale trip planning Software welche anfangs für Städte ausgelegt war, nun aber auch in ersten landesweiten Netzwerken Anwendung findet. Er wurde von einem OpenSource-Kollektiv aus mehr als 100 Personen in acht Jahren entwickelt.

Der OTP basiert auf dem A\*-Algorithmus und verwendet GTFS-Daten und Open-StreetMap Daten in Form einer pbf-Datei. In einem preprocessing Schritt wird der Graph für den Algorithmus erstellt. Dieser kann in einer Datei gespeichert werden oder direkt im RAM des Servers gelagert werden. Selbiges wird für die OpenStreetMap-Daten gemacht. Während dem Betrieb kann der Graph angepasst werden, so dass das Programm auf verspätete Züge reagieren kann.

Der OTP erzeugt für jeden Aufruf eine neue Instanz des Graphen. Somit können mehrere Aufrufe parallel behandelt werden.

OTP steht unter einer GNU Lesser General Public License.

### 4.3 Connection Scan Algorithm

Der Connection Scan Algorithm, kurz CSA, ist ein moderner Algorithmus zur Bearbeitung von Anfragen auf zeitplanbasierten Sytemen. Er basiert, im Gegensatz zu den gängigen Algorithmen wie z.B. dem Dijkstra-Algorithmus, nicht auf einem gewichteten Graphen. Es gibt zwei Arten des CSA. Zum einen den EACS(EarlyestArrivalConnectionScan) welcher die frühestmögliche Ankunftszeit und wenn benötigt auch noch den dazugehörigen Journey zurückliefert. Zum anderen den PCS(ProfileConnectionScan) welcher alle möglichen Journeys berechnet und den Bessten Journey nach mehreren Kriterien sortieren kann. Beide sind darauf ausgelegt genau einen Journey zurückzugeben.

#### 4.3.1 Earliest Arrival Connection Scan

Der Earliest Arrival Connection Scan Algorithmus, kurz EACS, arbeitet mit einer nach Abfahrtszeit sortierten Liste von Verbindungen. Über diese iteriert er dann aufsteigend

wobei als Startpunkt die erste Verbindung, welche nach der im Request spezifizierten Abfahrtszeit abfährt.

Jede Verbindung wird auf drei Eigenschaften überprüft:

- Ist der Abfahrtsort der Startort?
- Wurde der Abfahrtsort schon von einer früheren Verbindung erreicht?
- Wurde das zur Verbindung gehörende Fahrzeug schon von einer früheren Verbindung benutzt?

Wenn eine dieser drei Bedingungen erfüllt ist so wird dies im Ankunftsort der Verbindung mit einem Zeiger auf den Ort, bei welchem man in das jeweilige ÖV eingestiegen ist, vermerkt. Der Ort bei welchem man eingestiegen wird mithilfe eines Trip-Bits gespeichert. Wenn eine ÖV zum ersten mal verwendet wird so wird der Startort gespeichert und das Trip-Bit wird für das ÖV gesetzt. Wird das ÖV erneut verwendet so ist das Trip-Bit bereits gesetzt und der Startort wird nicht überschreiben.

Sobald der Algorithmus eine Verbindung findet, welche eine der drei Bedingungen erfüllt und gleichzeitig der Ankunftsort dem Zielort entspricht, hat er einen Journey zum Ziel gefunden. Die Schleife wird unterbrochen und der Algorithmus baut sich vom Zielort aus mithilfe der Zeiger den kompletten Journey auf welcher dann als Antwort zurückgegeben wird.

Der ECSA existiert auch in einer schlankeren Version bei welcher keine Zeiger gespeichert werden. Dies führt dazu, dass der ECSA schneller ist, jedoch liefert er nur noch die Ankunftszeit ohne den Reiseweg zurück.

#### 4.3.2 Profile Connection Scan

Der Profile Connection Scan Algorithmus, kurz PCS, arbeitet auch mit einer nach Abfahrtszeiten sortierten Liste von Verbindungen. Im Gegensatz zum EACS iteriert er absteigend über die Verbindungen. Er sucht als o die Verbindung vom Zielpunkt aus. Jede Verbindung durchläuft dabei drei Prüfungen:

• Kommt man ans Ziel wenn man aussteigt?

Diese Bedingung überprüft ob der Ankunftsort der Verbindung der Zielort ist. Sollte dies der Fall sein so wird im Abfahrtsort der Verbindung die Ankunftszeit sowie die dazugehörige Verbindung gespeichert. Zusätzlich wird die Ankunftszeit für das jeweilige ÖV gespeichert.

• Kommt man ans Ziel wenn man umsteigt?

Es wird überprüft ob vom Ankunftsort der Verbindung schon ein Weg gefunden wurde, welcher zum Zielort führt. Dazu wird vom wird überprüft, ob im Ankunftsort eine Ankunftszeit gespeichert wurde. Ist dies der Fall so wurde schon ein möglicher Weg vom Ankunftsort zum Zielort gefunden. Dann werden die Informationen wie in der ersten Bedingung in Abfahrtsort und dem ÖV gespeichert.

• Kommt man ans Ziel wenn man sitzen bleibt?

Es wird überprüft, ob von diesem ÖV aus schon eine Weg zum Zielort gefunden wurde. Dazu wird überprüft ob für das ÖV schon eine Ankunftszeit gespeichert wurde. Ist dies der fall so werden die Informationen wie in den ersten beiden Schritten im Abfahrtsort und dem ÖV gespeichert.

Die Suche ist abgeschlossen sobald die Abfahrtszeit der Verbindung früher als die im Request definierte Abfahrtszeit ist.

Nun wird vom Startpunkt aus jede gespeicherte Ankunftszeit überprüft. Dann wird von der zur Ankunftszeit gehörigen Verbindung der Ankunftsort genommen. Von diesem Ort aus werden wieder die gespeicherten Ankunftszeiten überprüft und die gleichen Schritte erneut durchgeführt. Dies wird so lange wiederholt bis der Ankunftsort der Zielort ist. Der gefundene Weg entspricht dann einem Journey zum Ziel. Der beste gefundene Journey kann dann als Response zurückgegeben werden.

#### 4.4 General Transit Feed Specification

Erklärung was GTFS ist und was dessen aufbau und regeln sind

## 5 Methode

Evaluationen usw.

#### 6 Produkt

#### 6.1 OTP mit Schweizer Daten implementieren

Routetype 1700 - Miscellaneous Service + PC-Auslastung

#### 6.2 Kann OTP ohne .osm file ausgeführt werden?

#### 6.3 Modellierung der Datenstrukur

Java container klassen + UML Diagramm

#### 6.4 Automatische generierte Klassendiagramme

#### 6.5 Dummy-GTFS Daten erstellen

Das "DummyGTFS wurde anhand der bestehenden Schweizer-GTFS Daten erstellt. Es wurde nur ein Teil der Liechtensteinischen Busverbindungen übernommen und selber erstellt um den Stil der Schweizer-GTFS Daten zu übernehmen und die gleichen Daten zur Verfügung zu stellen.

Dadurch das wir dieses GTFS-Daten selber erstellt haben, wissen wir nun was genau vorhanden ist und können dadurch nachvollziehen ob z.B. Die GTFS-Daten richtig eingelesen wurden und daraus auch weitere Methoden auf ihre Richtigkeit Überprüfen kann. Des weiteren hilft uns dieses Dummy-GTFS bei der Zeitersparnis, weil ein komplettes Schweizer-GTFS schon ein paar Minuten braucht um die Daten einzulesen. So brauchen wir nicht bei jedem Ausführen des Programms jedes mal ein paar Minuten zu warten, was uns bei der Entwicklung viel Zeit erspart.

#### 6.6 Mocking

Weshalb mocking?

#### 6.6.1 CSAMock

einlesen von Timetable + Rückgabe eines Journeys

#### 6.6.2 TimeTableBuilderMock

manuelles erstellen eines Timetableobjektes

#### 6.6.3 JourneyToTripPlanConverterMock

auslesen und speichern eines JSON der Rückgabe einer Response der orginal Software + manuelles nachbauen erst ohne laufwege und umsteigen dann immer mehr dazu AgencyAndId + From/to erstellt aber nicht ins leg hinzugefügt + walksteps erstellen + startzeit stopzeit erstellen Gregorian Calendar

#### 6.7 TimeTableBuilder

einstiegspunkt in GTFSMODUL + Namenskonflikt mit der onebusaway Biblothek + Problematik Objektreferenz Die Aufgabe des TimeTableBuilder ist es Daten aus dem GTFS zu lesen und anschliessend eine Datenstruktur daraus zu erzeugen die der Connection Scan Algorithm benötigt. Zum einlesen der GTFS-Daten wird die Onebusaway library verwendet. Diese erzeugt anhand der Daten Objekte. Durch diese Library ist es einfacher Daten aus dem GTFS abzufragen. zb. von einem Stop kann man gezielt nach dem Namen fragen(stop.getName()).

Da ein Stop aus der Library gleich bei uns heissen würde. Führt dies zu einem Namenskonflikt mit der Klasse Stop(für CSA) und Stop von der onebusaway Library. Um dieses Problem zu lösen benannten wir die Klassen die benötigt werden für den CSA um. z.B. Stop -¿ StopCSA.

#### 6.8 JourneyToTripPlanConverter

bildet TripPlan aus Journey + Schleife für jedes Journey Itinerary

#### 6.8.1 Knackpunkte

Walkdistance aus Koordinaten berechnen (lon,lat) + Himmelsrichtung aus Koordinaten berechnen Timezoneoffset für Footpath + Start-, Stoptime für Footpath + LegGeometry aus Koordinaten berechnen Walksteps erstellen + Datetime aus Time von Timetable, Date from request zusammensetzen

### 6.9 ConnectionScanAlgorithm

#### 6.10 Performance-Test

#### 7 CSAfuerOTP

Dies ist eine Erläuterung des Endprogramms

#### 7.1 Datenstruktur

Der CSA benötigt zwei Datenstrukturen. Einen TimeTable für die Eingabe von Daten und ein Journey für die Rückgabe von Daten. Da sich einige Klassennamen mit den Bezeichnungen des Dijkstra Algorithmuses überschneiden ist deren Namen mit einem "CSAërweitert worden. (Sagen dass ersichtlich in Bild)

Datenstrukturen des TimeTables und des Journeys erläutern. Sagen dass CSA hinter namen. Auch sagen was und wieso diese containerklasse

#### 7.1.1 TimeTable

Der TimeTable ist die vom ConnectionScanAlgorithmus als Eingabe benötigte Datenstruktur. Er ist ein Quadrupel aus Sets von StopCSA, TripCSA, FootpathCSA und ConnectionCSA. Das ConnectionCSA-Set ist ein LinkedHashSet, da sie für den Algorithmus anhand der Abfahrtszeit auf- oder absteigend sortiert werden muss. Die anderen Sets sind HashSets. Neben den äddünd ßhow"Funktionen für die Sets enthält die TimeTable-Klasse die Methode "getFootpathChange" welche für einen Stop die Umsteigzeit zurückgibt.

#### 7.1.2 StopCSA

Ein Stop ist eine Haltestelle für öffentliche Verkehrsmittel. Ein Stop besitzt einen Namen, Längen- und Breitengrad sowie eine AgencyAndID-Nummer. Die Klasse besitzt neben den Gettern, Settern und Konstruktoren eine Methode um den Stop zu klonen.

#### 7.1.3 TripCSA

Als Trip wird die Fahrt eines Öffentlichen-Verkehrsmittels von der Start-Station bis zur End-Station bezeichnet. Es ermöglicht den CSA ohne umsteigen erreichbare Orte zu erkennen. - Weiterschreiben

#### 7.1.4 FootpathCSA

Ein Footpath kann zwei verschiedene Funktionen haben. Er besteht aus einem DepartureStop, einem ArrivalStop sowie einer Dauer. Wenn der DepartureStop und der ArrivalStop gleich sind repräsentiert der Footpath einen Umsteigeprozess. Wenn sie unterschiedlich sind repräsentiert er einen Laufweg zu einem Stop hin oder von einem Stop weg. Neben Gettern, Settern und Kosntruktoren hat der Footpath keine weiteren Methoden.

#### 7.1.5 ConnectionCSA

#### 7.1.6 Journey

Ein Journey ist ein vom CSA berechneter Weg vom Start- zum Zielpunkt. Er besteht aus einem StartPath, welcher den Fussweg zur ersten Station hin darstellt, sowie eine Liste aus journeyPointern welche den Weg mit allen Umsteigestationen repräsentiert. Neben den Gettern und Settern gibt es eine Klonfunktion. Für die Liste der journeyPointer gibt es Add-Funktionen zum Einfügen am Anfang, am Ende oder an einem bestimmten Punkt anhand eines Indexes.

#### 7.1.7 JourneyPointer

Ein JourneyPointer ist eine Hilfskonstruktion welche der CSA anlegt um die berechnete Abfolge von Stationen später wieder rekonstruieren zu können. Ein JourneyPointer besteht aus einem Leg sowie einem Footpath. Dabei handelt es sich beim Leg um eine Fahrt in einem ÖV vom einsteigen bis zum Aussteigen und beim Footpath um das darauffolgende Umsteigen oder das erreichen des Ziels.

#### 7.1.8 LegCSA

Ein Leg ist die Fahrt in einem Öffentlichen Verkehrsmittel vom einsteigen bis zum aussteigen. Dies ermöglicht es den Journey nicht von Station zu Station, sondern von Umsteigen zu Umsteigen zu rekonstruieren. Ein Leg besteht aus einer EnterConnection und einer ExitConnection. Er besitzt neben den Gettern, Settern und Konstruktoren keine weiteren Methoden.

#### 7.2 Programmablauf

TimetableBuilder zu Serverstart zu Webseitenaufruf zu CSA zu JourneyToTripPlanConverter

#### 7.2.1 TimeTableBuilder

Erstellte einen Timetable aus GTFS-Daten

#### **7.2.2** Server

Startet server welchen die Webseite für afrufe zur verfügung stellt

#### 7.2.3 Webseitenaufruf

Wenn ein Aufruf von der Webseite eingeht so wird die plan Methode der Klasse PlannerResource aufgerufen. Diese erhält die Anfragenparameter in einem RoutingRequest-Objekt. Das im Preprocessing generierte TimeTable-Objekt wird als neue Instanz übergeben. Dies wird gemacht, da der OTP eine seperate Isntanz des Algorithmusses für jeden Aufruf verwendet. Der TimeTable sowie der Request werden dann der createJourneys-Methode des Algorithmuses übergeben. Dessen Rückgabe wird in einem Set von Journeys gespeichert.

#### 7.2.4 CSA

Eigentlicher algorithmus welcher journeys bildet

#### 7.2.5 JourneyToTripPlanConverter

Die vom Algorithmus gefundenen Journeys werden dann zusammen mit dem Request der generatePlan-Methode des JourneyToTripPlanConverter übergeben. Dieser wandelt die Journeys in ein TripPlan-Objekt um, welches von der Webapplikation als response erwartet wird. Die vom Request benötigten informationen werden zu beginn in das TripPlan-Objekt übertragen. Danach wird aus jedem Journey ein Itinerary-Objekt erzeugt. Dieses wird dann mithilfe der dem Journey zugehörigen JourneyPointer befüllt. Für die Legs sowie die Footpaths der JourneyPointer wird ein Leg generiert. Dies ist jedoch ein Leg-Objekt und kein LegCSA-Objekt. Während des ersten durchlaufs wird zudem aus dem StartPath des Journeys ein Leg generiert. Dazu gibt es die beiden Methoden legFromLeg() und legFromFootpath(). Diese übertragen die benötigten Parameter und erstellen eine Geometrische-Form welche dem Fahrtweg folgen und für die Anzeige auf der Webseite benötigt werden. Wenn ein Leg aus einem Footpath generiert wird, wird zusätzlich überprüft ob dieser eine Distanz überwindet oder ob der Start- und Zielpunkt gleich sind. Dies dient dazu umsteigewege hinauszufiltern, welche von der Webseite nicht als Leg benötigt werden, jedoch trotzdem in die Zeit mit einfliessen. Sobald alle Journey-Pointer abgearbeitet sind wird das Itinerary den TripPlan hinzugefügt. Nachdem die 3 besten Journeys konvertiert wurden wird der TripPlan an die Webseite zurückgegeben.

## 8 Resultate

Unsere Tests und deren Ergebnisse darstellen

## 9 Fazit

Fazit der BA über den CSA und das Projekt selbst

## Abbildungsverzeichnis