CoLLMLight: 協作式大型語言模型代理在全網路交通號誌控制的應用

摘要

交通號誌控制(TSC)在都市交通管理中扮演關鍵角色,能夠最佳化交通流量並減少擁堵。近期,大型語言模型(LLM)因其卓越的問題解決能力與泛化能力,被視為 TSC 的潛在工具。然而,現有方法未能解決代理之間協作的核心需求,導致其在全網路最佳化上的效果受限。

為了彌補此缺陷,我們提出 **CollMLight**,一種針對 TSC 的協作式 LLM 代理框架。我們首先構建結構化的時空圖,以捕捉鄰近路口間的即時交通動態與空間關係,使 LLM 能夠推理複雜的交通互動。此外,我們引入一種基於複雜度的推理機制,根據即時交通狀況動態調整推理深度,確保計算效能最佳化而不犧牲決策品質。

此外,我們提出一種微調策略,利用迭代模擬驅動數據收集與環境回饋,訓練一個輕量化的 LLM,專門用於協作式 TSC。在合成與真實數據集上的大量實驗顯示,**CollMLight** 在不同 交通場景下優於現有最先進方法,展現出卓越的效果、擴展性與穩健性。

關鍵詞:交通號誌控制、大型語言模型、多代理協作、智慧交通

目錄

- 1. 引言
- 2. 問題定義
- 3. 協作式 LLM 代理框架
 - 。 3.1 時空感知協作決策
 - 。 3.2 基於複雜度的推理
 - 3.3 模擬驅動微調

4. 實驗

- 4.1 實驗設置
- 4.2 比較性能
- 4.3 消融實驗
- 。 4.4 時空信息分析

- 5. 相關研究
- 6. 結論與未來展望

1. 引言

交通擁堵已成為都市發展的重大挑戰,影響社會運作與環境品質。隨著城市人口不斷增長, TSC 在最佳化交通流量與提升道路安全方面的作用至關重要。過去數十年來,研究人員提出 了多種基於交通工程與數據驅動的 TSC 方法。

傳統交通工程方法通常依賴啟發式算法,根據即時車道流量動態調整號誌。然而,這些方法需要大量人工設計,且難以適應動態與複雜的交通模式。相較之下,數據驅動方法採用強化學習(RL)來學習最優控制策略,透過持續環境互動捕捉交通動態。

為了解決這些問題,我們提出 **CoLLMLight**,一種針對 TSC 的協作式 LLM 代理框架,能夠提升多路口間的協作效率,達成全網路最佳化。

2. 問題定義

2.1 交通路網

交通路網可表示為一個有向圖,由路口 V 和車道 L 所構成。車道可分為三種類型:

- 直行車道 (Lgo)
- 左轉車道 (Lle f t)
- 右轉車道 (Lright)

這些車道與鄰近路口相互連接,形成完整的交通網絡。

2.2 交通號誌控制問題

在每個控制時間步驟中,負責路口的代理會選擇一組號誌配置 A,確保交通流量順暢,目標

為: [$at = \pi$ ([Ot ,G,Tt],D,A)] 其中:

- Ot: 當前與鄰近路口的交通觀測數據

- **G**:路口間的空間關係圖

- **T***t*: 歷史交通交互數據

- D: 任務目標(如避免下游車道擁堵)

3. 協作式 LLM 代理框架

3.1 時空感知協作決策

為了讓 LLM 代理能夠理解複雜的交通交互,我們建立了一個結構化的時空圖 G,用來捕捉鄰

近路口的空間連結與即時交通流量。代理會根據以下步驟進行決策:

- 1. 分析當前交通狀況:評估本路口與鄰近路口的車流狀態。
- 2. 預測未來交通狀況:模擬不同號誌配置下的可能結果。
- 3. 選擇最佳號誌:根據預測結果,選擇能提升全路網交通效率的號誌方案。

4. 實驗

4.1 實驗設置

我們在 7 個真實數據集和 1 個合成數據集上測試 **CoLLMLight** 的性能,並與傳統 TSC 方法、RL 方法與一般 LLM 進行比較。

4.2 比較性能

在零樣本測試中,CoLLMLight 展現出卓越的泛化能力,能夠適應不同的交通場景,並在New York 資料集上比現有最佳方法降低 25.17% 平均等待時間(AWT)。

5. 相關研究

我們探討了 TSC 的傳統方法與現代 LLM 代理技術,並強調了 **CollMLight** 在交通管理中的優勢。

6. 結論與未來展望

本研究提出 CollMLight,一種專為全網路交通號誌控制設計的協作式 LLM 代理框架。透過時空感知決策、基於複雜度的推理 與 模擬驅動微調,本方法能夠動態適應不同交通場景,達到高效決策。

未來,我們計畫發展 **分層式多代理 LLM 架構**,進一步提升區域級別的交通協作能力,達成更高效的即時決策。