

Uniwersytet Kardynała Stefana Wyszyńskiego
Wydział Matematyczno-Przyrodniczy
SZKOŁA NAUK ŚCISŁYCH



**ZAGADNIENIE NAJKRÓTSZEGO CZASU PRZEJAZDU W SIECI MIEJSKIEJ
(ZMIENNE W CZASIE PARAMETRY RUCHU DROGOWEGO)**

Igor Litner
Bartosz Chreścionko

Warszawa 2021

Spis treści

1. Wstęp.....	3
2. Opis modelu.....	4
2.1. Założenia.....	4
2.2. Schemat krokowy algorytmu Dijkstry.....	6
2.3. Schemat krokowy wyznaczania trasy o najkrótszym czasie przejazdu.....	6
2.4. Schemat krokowy działania programu.	7
2.4.1. Schemat jednorazowy.	7
2.4.2. Schemat iteracyjny.	7
3. Opis struktury programu.	8
3.1. Opis środowiska.....	8
3.2. Opis klas.....	8
3.3. Opis plików.	9
3.4. Schemat blokowy działania programu.	10
3.5. Schemat blokowy wyznaczania trasy.	11
3.6. Interfejs.....	12
3.7. Wybrane fragmenty kodu.....	17
3.7.1. Ruch samochodu.	17
3.7.2. Losowanie prędkości i jednokierunkowości.	18
3.7.3. Macierz incydencji.	19
4. Bibliografia.....	20
5. Zawartość nośnika.	20
6. Podział pracy. Chreścionko, Litner.....	20
7. Oświadczenie.	20

1. Wstęp.

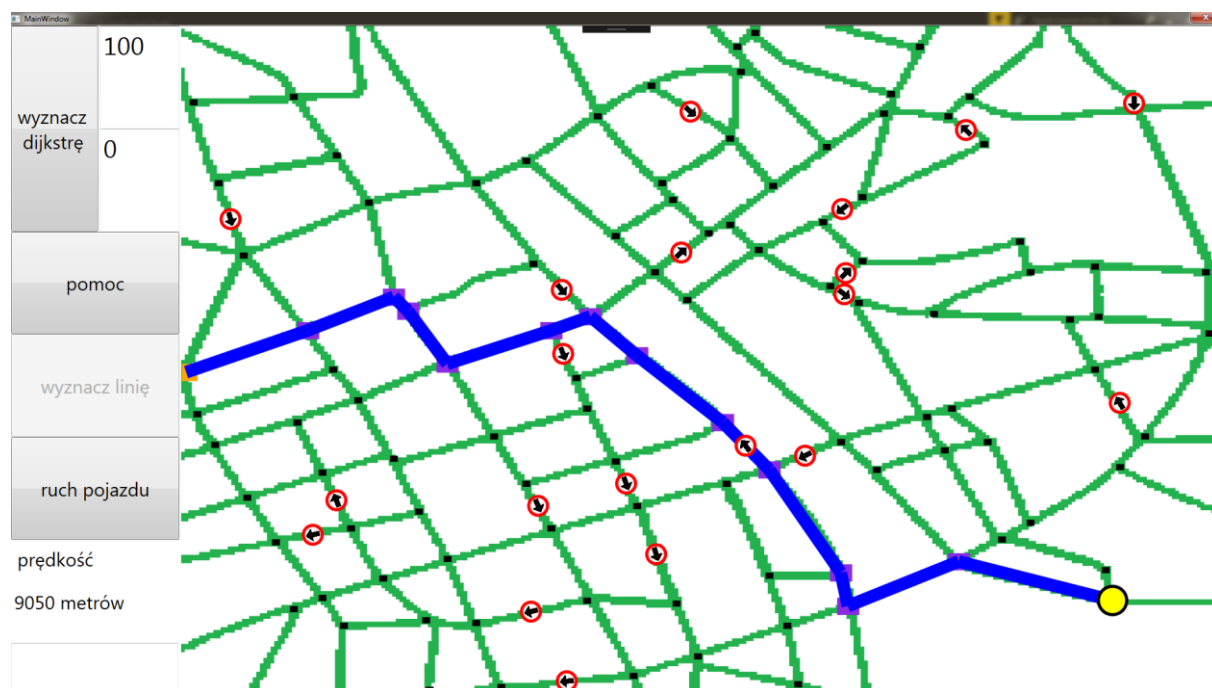
Zagadnienie przejazdu z punktu A do punktu B jest ważnym zagadnieniem optymalizacyjnym ze względów ekonomicznych. W zależności od potrzeb danej osoby lub firmy możemy rozpatrywać optymalizację względem najkrótszej drogi przejazdu, najszybszego czasu przejazdu, czy też najmniejszego spalania paliwa. Niniejsza praca opisuje zagadnienie najkrótszego czasu przejazdu w sieci miejskiej, czyli zmienne w czasie wagi łuków. W tym wypadku wagi łuków, to są aktualne prędkości dróg – czasami drogi są puste, a innym razem zakorkowane. Jest to oczywiście zmienne w czasie oraz względnie losowe. Miasto posiada też drogi jednokierunkowe, co często będzie oznaczało w praktyce, że droga z A do B będzie inna niż droga z B do A.

Program odwzorowuje to zagadnienie, dla środkowej części Warszawy, dla głównych dróg w Warszawie. Został on napisany w języku zorientowanym obiektowo – C# [1] w środowisku programistycznym Microsoft Visual Studio 2017 [2]. Interfejs użytkownika bazuje na WPF, czyli Windows Presentation Foundation [3] - nazwa silnika graficznego i API bazującego na .NET 3. Algorytmem liczącym drogę jest algorytm Dijkstry [4].

2. Opis modelu.

2.1. Założenia.

Na potrzeby programu została wycięta środkowa część mapy Warszawy. Ulice, które są na mapie, to główne ulice w Warszawie. Ma to zastosowanie praktyczne, ponieważ głównymi ulicami jeździ się szybciej i najczęściej są one wielopasmowe.



Na mapie jest 107 skrzyżowań – małe czarne prostokąty, które połączone są ze sobą zielonymi liniami – drogami. Mapa ta jest grafem skierowanym, gdzie małe czarne prostokąty to węzły (skrzyżowania), zielone linie to krawędzie (drogi), a białe koło z czerwonym obwodem oznacza i czarną strzałką wskazuje ulicę jednokierunkową – można jechać tylko zgodnie z kierunkiem wskazanym przez znak. Dzięki temu możemy stworzyć macierz sąsiedztwa, która jest niezbędna do wyznaczenia trasy, gdzie trasa składa się z dróg i odpowiada optymalnej ścieżce w grafie. Program wykorzystuje ten graf do algorytmu Dijkstry, z uwzględnieniem odległości (rzeczywistej w kilometrach) skrzyżowań od siebie, prędkości tymczasowych, które zależą od ograniczeń stałych i jednokierunkowości.

W programie zostały użyte następujące założenia:

1. **Stałe ograniczenia na drogach.** W rzeczywistości działają one jak znak drogowy ograniczający prędkość. Ograniczenia stałe losowane są ze zbioru $\{30\frac{km}{h}, 40\frac{km}{h}, 50\frac{km}{h}, 60\frac{km}{h}, 70\frac{km}{h}\}$ – są to realne prędkości na drogach w Warszawie w godzinach szczytu. Oznacza to, że na danej drodze nie można jechać szybciej niż wynosi jej ograniczenie.

2. **Prędkości tymczasowe na drogach.** One też są losowane ze zbioru $\{30\frac{km}{h}, 40\frac{km}{h}, 50\frac{km}{h}, 60\frac{km}{h}, 70\frac{km}{h}\}$, ale potem bierzemy $\min(\text{wylosowana wartość}, \text{ograniczenie stałe})$. Istotne jest to, że ograniczenie stałe jest ważniejsze niż tymczasowe, czyli jeśli droga ma ograniczenie stałe $40\frac{km}{h}$ i zostanie wylosowane $60\frac{km}{h}$ to ta droga będzie miała prędkość $40\frac{km}{h}$. Po dojechaniu auta do skrzyżowania, z prawdopodobieństwem $\frac{1}{3}$ następuje losowanie, czy ograniczenie prędkości tymczasowe dróg się zmieniły. Jeśli prawdopodobieństwo byłoby większe, to wariancja byłaby zbyt duża i trasa przejazdu mogłaby się zmieniać praktycznie co każde skrzyżowanie. W rzeczywistości warunki na drogach zmieniają się w czasie, ale też nie za często.

3. **Jednokierunkowość.** Niektóre drogi (niezgodnie z rzeczywistością) są jednokierunkowe, co oznacza, że jeśli można przejechać z punktu A do punktu B, to nie można przejechać z B do A. W rzeczywistości mogą to być jakieś roboty drogowe, które wyłączą dany pas ruchu i w efekcie stworzy się droga jednokierunkowa.

4. **Korki.** Istnieje możliwość wprowadzenia „korka” w sposób deterministyczny. Można zasymulować korek, poprzez wygenerowanie ograniczenia prędkości tymczasowej równej $10\frac{km}{h}$ na drodze wygenerowanej trasy, co w efekcie w większości przypadków wymusi na programie znalezienie innej trasy.

2.2. Schemat krokowy algorytmu Dijkstry.

1. Wybierz punkt startowy **s** i nadaj mu cechę stałą 0 oraz punkt docelowy **t**.
2. Wprowadzamy dwa zbiory **S** – zbiór wierzchołków z cechami stałymi oraz **G** – zbiór wierzchołków z cechami tymczasowymi, **s** należy do **S**, inne wierzchołki należą do **G**.
3. Nadaj pozostałym wierzchołkom, należącym do zbioru **G**, cechę tymczasową równą nieskończoność.
4. Wszystkie wierzchołki sąsiednie **w_i** wierzchołka **s** otrzymują cechę tymczasową równą $d(s, w_i)$, gdzie d jest czasem przejazdu z wierzchołka **s** do **w_i**.
5. Spośród wszystkich sąsiadów **s** wybieramy taki **w_k**, który ma najmniejszą cechę tymczasową $d(s, w_k)$ i jego cecha tymczasowa staje się cechą stałą.
6. Usuwamy wierzchołek **w_k** ze zbioru **G** i dodajemy do zbioru **S**.
7. Dla wierzchołka **w_k** liczymy cechy tymczasowe równe $d(w_k, w_j)$ jego sąsiadów, którzy należą do zbioru **G**.
8. Sprawdzamy, czy spełniony jest warunek $d(s, w_i) > d(s, w_k) + d(w_k, w_j)$.
- 8.1. Jeśli warunek jest spełniony to $d(s, w_j) = d(s, w_k) + d(w_k, w_j)$.
- 8.2. Jeśli warunek nie jest spełniony to $d(s, w_j)$ zostaje niezmienione.
9. W zbiorze **G** szukamy takiego **x**, który ma najmniejszą cechę tymczasową. Otrzymuje on cechę stałą oraz zostaje usunięty ze zbioru **G** i dodany do zbioru **S**.
10. Sprawdzamy warunek, czy **x** = **t**.
- 10.1. Jeżeli warunek jest prawdziwy, to kończymy algorytm.
- 10.2. Jeżeli warunek nie jest prawdziwy, to przechodzimy do kroku 5, tylko zamiast **s** bierzemy **x**.

2.3. Schemat krokowy wyznaczania trasy o najkrótszym czasie przejazdu.

1. Oznaczamy na mapie pewne drogi, które są jednokierunkowe.
2. Wprowadzamy losowo ograniczenia stałe na drogach.
3. Wprowadzamy odległości między skrzyżowaniami, które są obliczane w sposób przybliżony za pomocą twierdzenia Pitagorasa.
4. Jeśli drogi nie mają jeszcze nadanych ograniczeń prędkości tymczasowych, wprowadzamy w sposób losowy prędkości tymczasowe dla dróg między skrzyżowaniami z uwzględnieniem ograniczeń stałych i jednokierunkowości.
- 4.1. Jeśli drogi mają nadane prędkości tymczasowe, to z prawdopodobieństwem $\frac{2}{3}$ te prędkości zostają jakie były, a z prawdopodobieństwem $\frac{1}{3}$ wprowadzamy w sposób losowy prędkości tymczasowe dla dróg między skrzyżowaniami z uwzględnieniem ograniczeń stałych i jednokierunkowości.
5. Wyznaczamy wagi krawędzi grafu, które są czasami przejazdu na odpowiadających im drogach.
6. Zauważmy, że mogą wylosować się różne prędkości tymczasowe, co oznacza, że często w dwóch różnych kierunkach ta sama krawędź będzie mieć inną wagę.
7. Algorytm Dijkstry wyznacza ścieżkę o najkrótszym czasie przejazdu na podstawie grafu.
8. Na podstawie wyznaczonej ścieżki w grafie, znajdujemy trasę na mapie.

2.4. Schemat krokowy działania programu.

2.4.1. Schemat jednorazowy.

1. Uruchom plik wykonywalny.
2. Wprowadź mapę do programu.
3. Wybierz punkt startowy i docelowy oraz skrzyżowania.
4. Zastosuj algorytm wyznaczania trasy na mapie od punktu startowego do docelowego.
5. Zaznacz trasę niebieską krzywą łamaną.
6. Wykonuj ruch samochodem do momentu, w którym auto osiągnie punkt docelowy.
7. Jeśli samochód dotarł do punktu docelowego, zakończ program.

2.4.2. Schemat iteracyjny.

1. Uruchom plik wykonywalny.
2. Wprowadź mapę do programu.
3. Wybierz punkt startowy i docelowy oraz skrzyżowania.
4. Zastosuj algorytm wyznaczania trasy na mapie od punktu startowego do docelowego.
5. Zaznacz trasę niebieską krzywą łamaną.
6. (Opcjonalnie) dodaj korek na trasie. Jeśli korek zostanie dodany, wróć do punktu 4.
7. Wykonaj ruch samochodu do skrzyżowania.
8. Jeśli samochód nie znalazł się w punkcie docelowym, wróć do punktu 3.
9. Jeśli samochód znalazł się w punkcie docelowym, zakończ program.

3. Opis struktury programu.

3.1. Opis środowiska.

Program jest napisany obiektowo w języku C#. Środowiskiem programistycznym użytym do wykonania programu jest Microsoft Visual Studio 2017. Interfejs programu jest przedstawiony za pomocą WPF – Windows Presentation Foundation. Wersja frameworku wykorzystywana w programie to .NET Framework 4.5.

3.2. Opis klas.

W programie znajdują się następujące klasy:

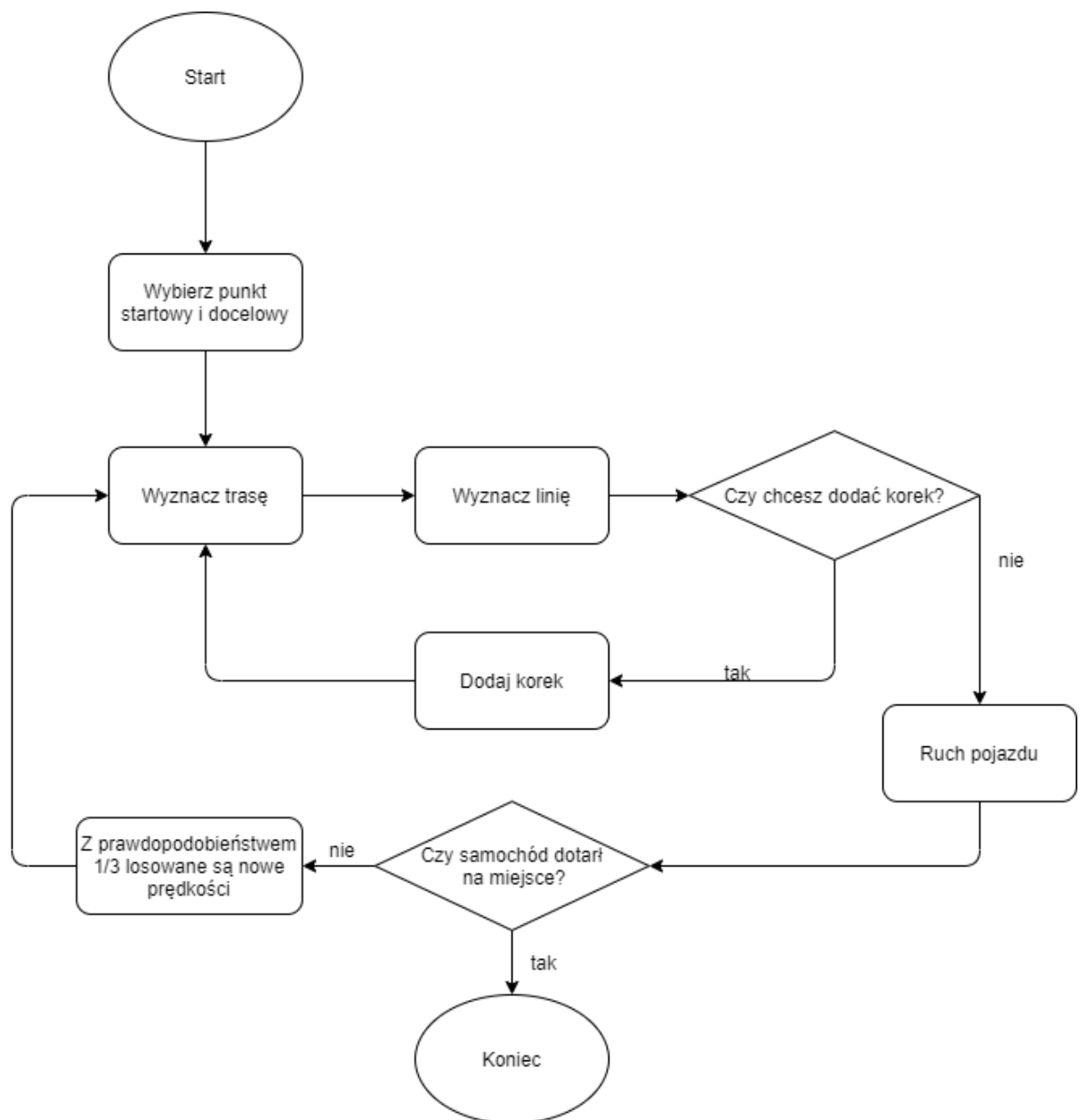
- **Cross** – klasa, która reprezentuje skrzyżowanie; ta klasa zawiera w sobie tylko definicję skrzyżowania, czyli: indeks, współrzędne x i y, listę sąsiadów, listę odległości od sąsiadów oraz listę prędkości do danych sąsiadów.
- **Dijkstra** – klasa, w której zaimplementowany jest algorytm Dijkstry; główną metodą tej klasy jest metoda `int[] Dijkstra(double[,] matrix, int Start)`, która zwraca listę, która dla każdego indeksu ma wartość jego „rodzica” (rodzicem punktu startowego jest -1, rodzicem sąsiadów punktu startowego jest punkt startowy itd.) w taki sposób, że droga od punktu docelowego do startowego będzie najszybsza; klasa ma też metody wypisujące drogę do konsoli oraz metodę zwracającą konkretną ścieżkę dla punktu startowego i końcowego.
- **MainWindow** – klasa główna, zawiera całość interfejsu oraz metody pozwalające wyznaczyć drogę, narysować ją, jeździć po niej i robić korki.

3.3. Opis plików.

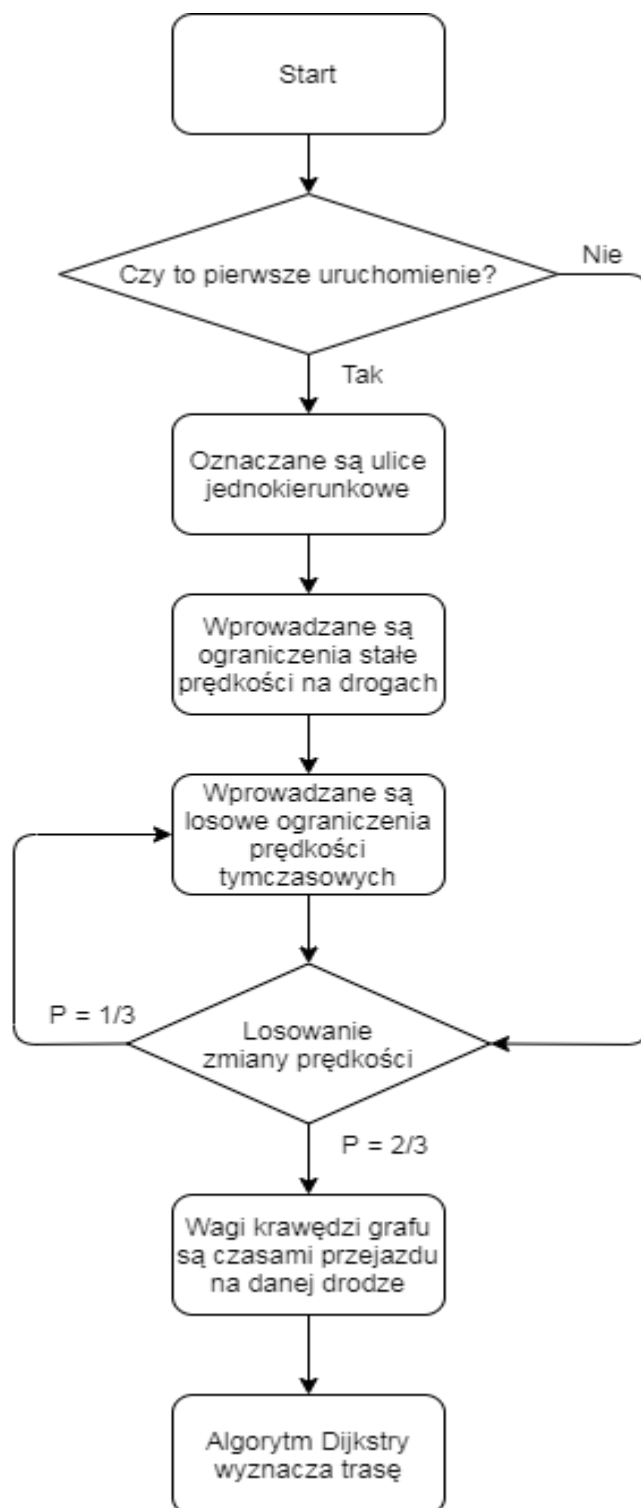
Program posiada następujące pliki:

- **Cross.cs** – plik zawierający klasę Cross,
- **Dijkstra.cs** – plik zawierający klasę Dijkstra,
- **MainWindow.xaml** – plik, w którym jest interfejs w języku XAML – Extensible Application Markup Language,
- **MainWindow.cs** – plik, w którym jest kod odpowiedzialny za całość działania programu, czyli przyciski, samochód itp.,
- **help.txt** – plik tekstowy, który jest wyświetlany, po wciśnięciu przycisku pomoc,
- **Warszawa.png** – plik źródłowy uproszczonej mapy drogowej Warszawy,
- **Warszawa2.png, Warszawa3.png** – pliki, które zostały wyrenderowane poprzez obróbkę pliku Warszawa.png
- **Crosses.png** – plik finalny mapy Warszawy, który jest używany w programie,
- **Crosses.txt** – plik, w którym zapisane są skrzyżowania z ich sąsiadami; w trakcie uruchamiania program pobiera dane z tego pliku.
- **left arrow.jpg** – plik, w którym jest zdjęcie strzałki, która jest używana, do zaznaczania ulic jednokierunkowych.

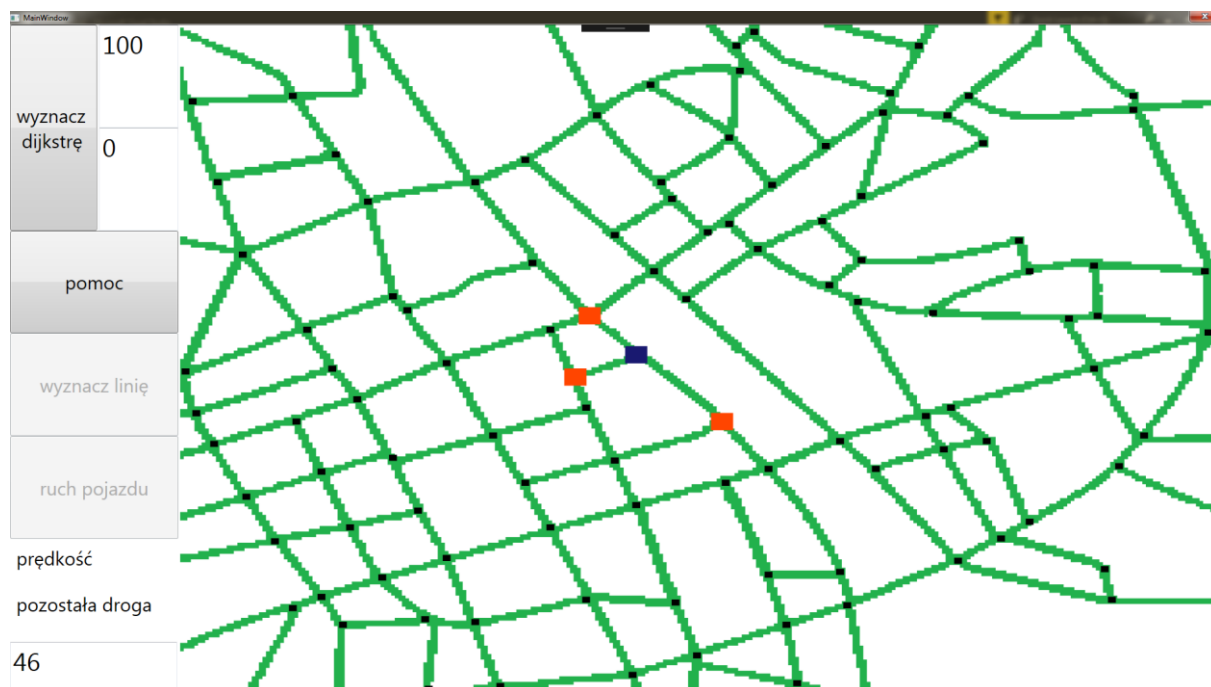
3.4. Schemat blokowy działania programu.



3.5. Schemat blokowy wyznaczania trasy.

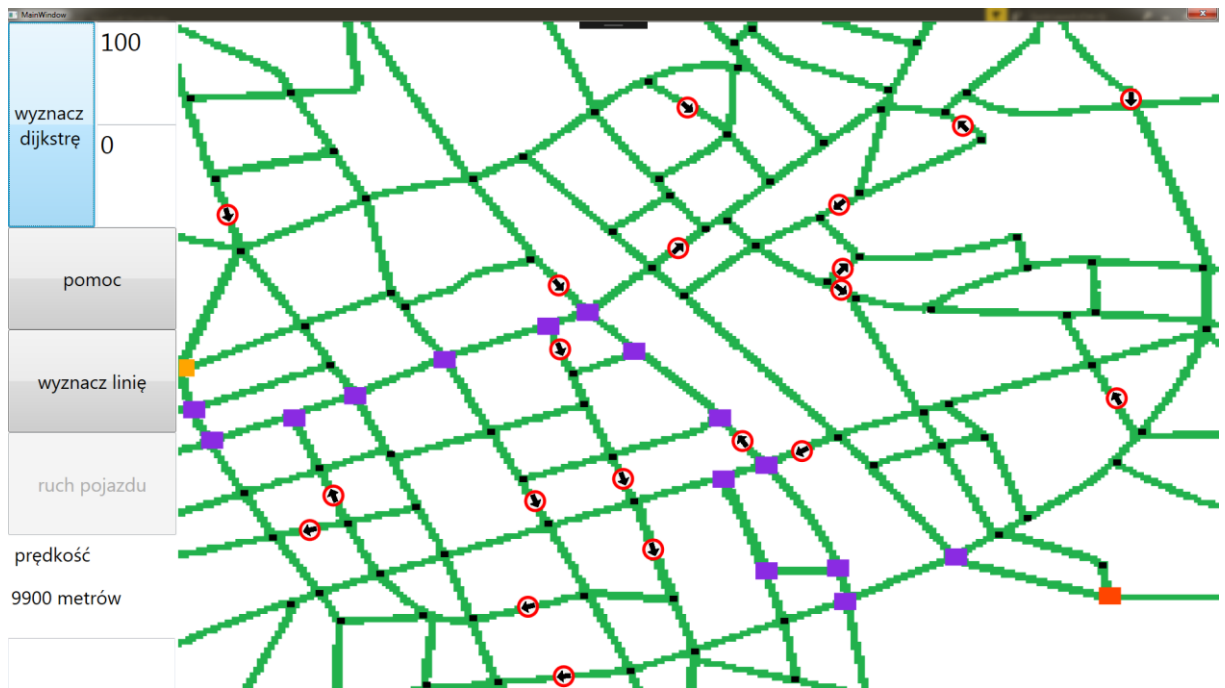


3.6. Interfejs.

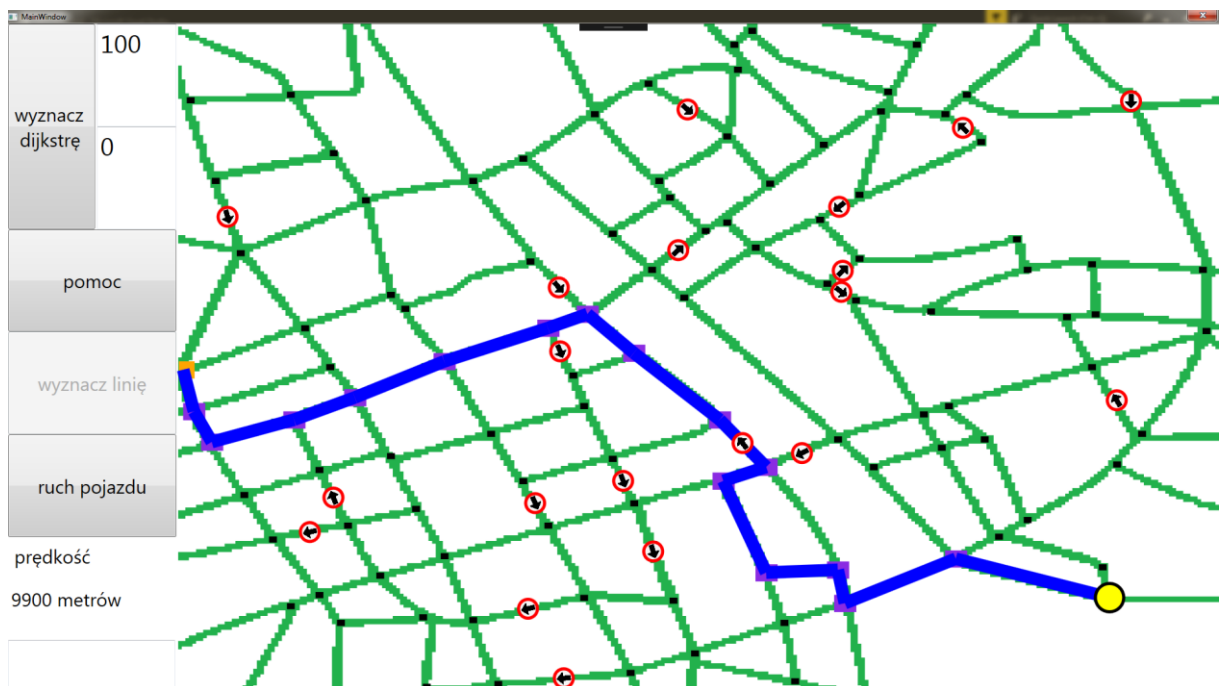


Jest to ekran startowy. Mapa składa się z zielonych dróg oraz skrzyżowań (małych czarnych prostokątów) między nimi. Na mapie jest 107 skrzyżowań numerowanych od 0 do 106. W lewym dolnym rogu widzimy liczbę 46. Z kolei na mapie widzimy jeden fioletowy prostokąt oraz trzy czerwone. Fioletowym kolorem jest oznaczone skrzyżowanie jest 46, a czerwone, to są jego sąsiedzi. Kliknięciem w skrzyżowanie podświetlamy je i jego sąsiadów na wyżej wymienione kolory. Wtedy w lewym dolnym rogu pojawia się numer skrzyżowania. Działa to też w drugą stronę – można w lewym dolnym rogu napisać liczbę od 0 do 106, i wtedy się na mapie podświetli.

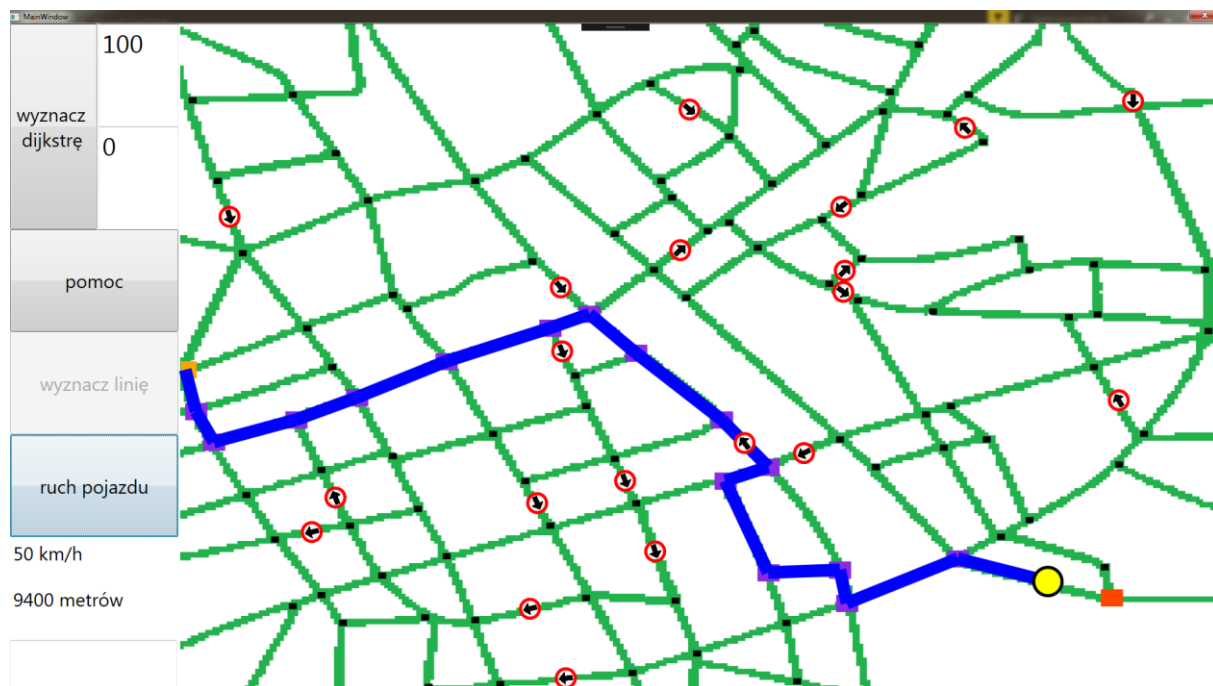
W lewym górnym rogu widzimy liczby 100 i 0 – 100 jest skrzyżowaniem startowym, 0 jest skrzyżowaniem końcowym. Aktywnymi przyciskami jest **wyznacz dijkstrę** oraz **pomoc**. Na dole napisy prędkość i pozostała droga, będą wyświetlać wartości prędkości i odległości w trakcie jazdy. Po wciśnięciu **wyznacz dijkstrę** program oblicza najlepszą trasę i odblokowuje się przycisk **wyznacz linię** oraz zaznacza na mapie ulice jednokierunkowe i trasę przejazdu, gdzie prostokąt czerwony to punkt startowy, prostokąt pomarańczowy to punkt końcowy, a prostokąty fioletowe, to skrzyżowania pośrednie. W lewym dolnym rogu pokazała się odległość wyrażona w metrach – 9900m.



Po kliknięciu **wyznacz linię** go na mapie rysuje się krzywa łamana i przycisk staje się nieaktywny.



Wciśnijmy teraz **ruch pojazdu**. Pojazd – żółte koło z czarnym obwodem, porusza się. W lewym dolnym rogu widać jego prędkość tymczasową $50 \frac{km}{h}$. Odległość zmniejsza się z krokiem 50m.



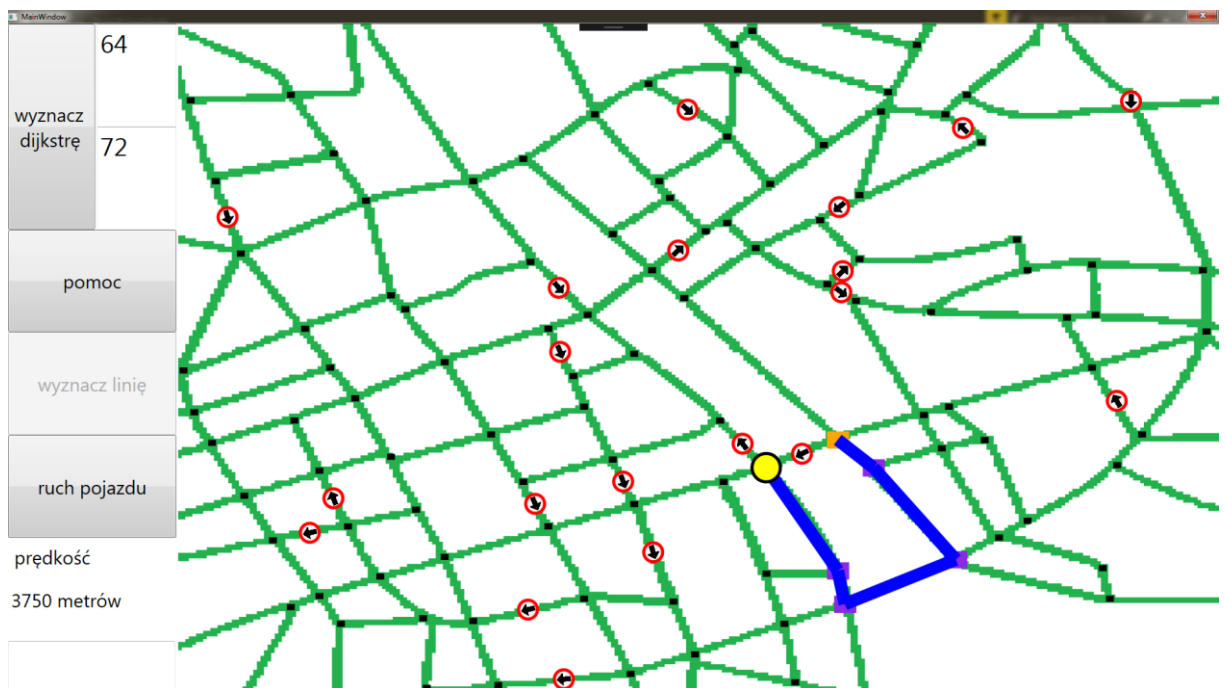
Po dojechaniu do skrzyżowania ponownie możemy kliknąć **wyznacz trasę**. Z prawdopodobieństwem $\frac{1}{3}$ prędkości tymczasowe na drogach się zmienia, co może skutkować zmianą trasy. Żeby mieć pewność, że trasa się zmieni, wciśniemy prawym przyciskiem myszy na jedną z niebieskich linii. W ten sposób w tym miejscu generujemy korek, czyli na danej drodze można jechać tylko $10\frac{km}{h}$.



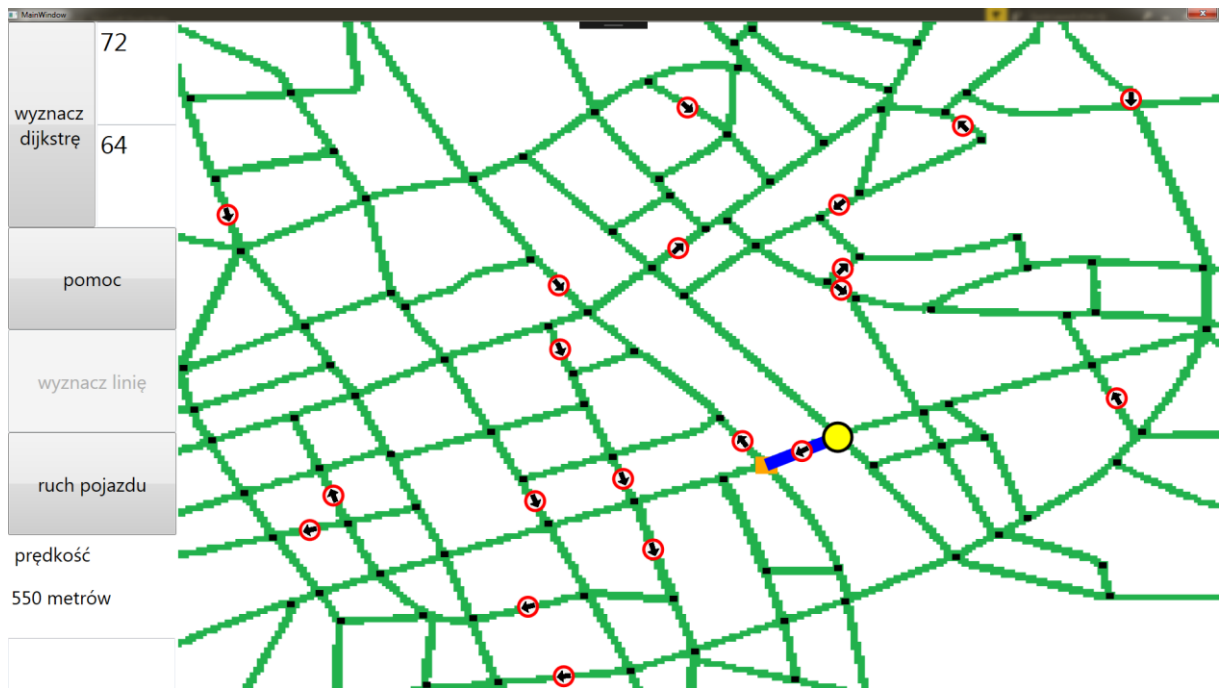
Teraz wciśniemy **wyznacz dijkstrę**. Nowa trasa różni się od starej tak jak i odległość.



Pokażę teraz, że drogi jednokierunkowe rzeczywiście działają. Wyznaczymy trasę dla punktów 64 i 72.



Teraz wyznaczmy trasę dla 72 i 64. Jak widać te trasy istotnie się różnią.



3.7. Wybrane fragmenty kodu.

3.7.1. Ruch samochodu.

```
504
505 //matematyka kąta
506 double x0 = crosses[route[counter]].x * map.ActualWidth / (double)bitmap.Width;
507 double x1 = crosses[route[counter + 1]].x * map.ActualWidth / (double)bitmap.Width;
508 double y0 = crosses[route[counter]].y * map.ActualHeight / (double)bitmap.Height;
509 double y1 = crosses[route[counter + 1]].y * map.ActualHeight / (double)bitmap.Height;
510 double x = x1 - x0;
511 double y = y1 - y0;
512 angle = y / x;
513 if (y < 0 && x > 0)
514     angle = -Math.Abs(angle);
515 if (y < 0 && x < 0)
516     angle = -Math.Abs(angle);
517 if (y > 0 && x < 0)
518     angle = Math.Abs(angle);
519
520
521 var newPlace = car.Margin;
522 if (crosses[route[counter + 1]].x < crosses[route[counter]].x)
523     newPlace.Left--;
524 else
525     newPlace.Left++;
526 newPlace.Top = newPlace.Top + angle;
527 car.Margin = new Thickness(newPlace.Left, newPlace.Top, 0, 0);
528
529 //kasowanie przejechanej drogi
530 if (x > 0)
531     roads[route.Count - counter - 2].X2++;
532 else
533     roads[route.Count - counter - 2].X2--;
534 roads[route.Count - counter - 2].Y2 += angle;
```

W liniijkach 506-509 obliczamy współrzędne dwóch skrzyżowań trasy. Następnie obliczamy kąt pod jakim pojazd będzie się poruszał po mapie (górze/dół) oraz kierunek (lewo, prawo). W liniiice 522 przesuwamy pojazd o jeden pixel w lewo/prawo, a w liniiice 526 przesuwamy o 1 pixel pomnożony przez kąt. W liniiice 527 samochód przesuwa się na wcześniej obliczone miejsce. Następnie kasowany jest fragment przejechanej drogi.

3.7.2. Losowanie prędkości i jednokierunkowości.

```
262 //losowanie prędkości dróg
263 var rnd = new Random(0);
264 var rnd2 = new Random();
265 if (rnd2.Next(3)==0 || crosses[0].velocity.Count == 0)
266 {
267     for (int i = 0; i < crosses.Count; i++)
268         crosses[i].velocity.Clear();
269     for (int i = 0; i < crosses.Count; i++)
270     {
271         for (int j = 0; j < crosses[i].neighbours.Count; j++)
272         {
273             int x = rnd.Next(0, 14);
274             if (x == 0)
275                 crosses[i].velocity.Add(0);
276             else
277             {
278                 int vel = rnd2.Next(3);
279                 crosses[i].velocity.Add(30 + 10 * vel);
280             }
281         }
282     }
283 }
284
```

Jest to prosty kod, który na początku używa dwóch generatorów liczb losowych. Na początku mamy warunek, który sprawdza, czy nastąpiło zdarzenie losowania nowych prędkości dla dróg. Jeśli tak się zdarzyło, to usuwane są poprzednie prędkości dróg. W linii 273 losujemy jednokierunkowość. Zauważmy, że to są liczby z generatora **rnd**, który ma stałe ziarno, więc drogi jednokierunkowe zawsze będą takie same. Następnie losowane są prędkości dla dróg pozostałych. Jeśli wylosowana prędkość byłaby większa niż ograniczenie, to metoda `.Add` to wychwyci i nada prędkość równą ograniczeniu stałemu.

3.7.3. Macierz incydencji.

```
307     var graph = new double[crosses.Count, crosses.Count];
308     for (int i = 0; i < crosses.Count; i++)
309     {
310         for (int j = 0; j < crosses.Count; j++)
311         {
312             for (int k = 0; k < crosses[i].neighbours.Count; k++)
313             {
314                 if (crosses[i].neighbours[k] == crosses[j].index)
315                 {
316                     graph[i, j] = crosses[i].distance[k] * 1 / crosses[i].velocity[k];
317                     break;
318                 }
319                 else
320                 {
321                     graph[i, j] = 0;
322                 }
323             }
324         }
325     }
326     return graph;
```

W tej potrójnej pętli dla każdej pary skrzyżowań (i,j) ustalamy wagę w grafie równą rzeczywistej odległości podzielonej przez prędkość. Zauważmy, że jeżeli skrzyżowania nie są połączone, to wartość w grafie wynosi 0. Z kolei jeśli połączenie jest, ale jest to droga jednokierunkowa, to jej prędkość wynosi 0. Zatem 1 dzielone przez 0, to jest nieskończoność. Wtedy algorytm Dijkstry nie będzie takiej drogi brał pod uwagę.

4. Bibliografia.

- [1] C# od podszewki. Wydanie IV, autor Jon Skeet
- [2] <https://visualstudio.microsoft.com/pl/>
- [3] <https://docs.microsoft.com/>
- [4] https://pl.wikipedia.org/wiki/Algorytm_Dijkstry

5. Zawartość nośnika.

6. Podział pracy. Chreścionko, Litner.

7. Oświadczenie.