Trafic au CERN - Cahier des charges

Modèle

Nous choisissons d'implémenter un modèle discret du trafic routier, par automate cellulaire. Ce genre de modèle a fait ses preuves, comme présenté par le professeur Bastien Chopard¹.

Avantage

Ce type de modèle est simple à mettre en place, et les simulations devraient être rapides.

Précision

Spatiale La précision spatiale du modèle sera de 7 mètres. Ceci correspond à la longueur moyenne d'un véhicule sur la route.

Temporelle Nous n'avons pas encore pu nous arrêter sur une définition temporelle. Celle-ci serait de l'ordre des secondes.

Langage

Pour sa rapidité et son efficacité, nous allons implémenter ce modèle en C++. Cela nous permettra de faire des simulations aisément, et d'implémenter une interface afin de visualiser le trafic.

Plateforme

Pour notre travail, nous utiliserons GitHub afin de garder une trace de l'évolution, et pour permettre un échange facile de nos avancées respectives.

Scénarios envisagés

Voici la liste des différents scénarios que nous envisageons d'essayer, à partir de la situation actuelle.

- Ouverture de l'entrée E 24h/24
- Doubler la voix de l'entrée E
- Changer la séquence des feux à l'entrée B
- Remplacer le carrefour de l'entrée B par un rond-point
- Ajouter une déviation pour l'entrée E, surélevée ou souterraine (fig. 1)



 $^{^1}$ Cellular Automata Simulations of Traffic: A Model for the City of Geneva, A. Dupuis et B. Chopard, Networks and Spatial Economics, 3: (2003) 9–21

Calendrier

Ce calendrier n'est bien évidemment pas définitif. Au fur et à mesure de l'avancée, nous l'adapterons et le mettrons à jour.

- 27.05 : implémentation du modèle d'automate cellulaire et test pour un segment de route
- 10.06 : implémentation de rond-points et test
- 24.06 : implémentation de carrefours/feux et test
- 08.07 : implémentation d'une interface pour la visualisation du modèle (commencera dès le 27.05)
- 22.07 : implémentation du réseau routier autours du CERN
- 05.08 : simulations avec les données mesurées
- 19.08 : test des scénarios