

عنوان مقاله:

مدل دینامیکی تخمین ماتریس مبدأ - مقصد برای کنترل هوشمند تقاطع ها

محل انتشار:

اولین کنگره ملی مهندسی عمران (سال: 1383)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسندگان:

ناصر پورمعلم - دکتری حمل و نقل و ترافیک، عضو هیئت علمی دانشگاه بین المللی امام خمینی

خلیل زمانی - کارشناس ارشد راه و ترابری، عضو هیئت علمی دانشگاه آزاد اسلامی واحد سمنا

خلاصه مقاله:

ارزیابی تخمین دینامیکی ضرایب گردشی با بکارگیری ماتریس دینامیکی مبدأ - مقصد (O-D) با نگرش ماکروسکوپی، جهت تحلیل دقیق فازبندی چراغ های راهنمایی در قالب ارایه یک سیستم حمل و نقل هوشمند (ITS) در سه سطح: فرآیند جمع آوری و طبقه بندی اطلاعات، فرآیند پردازش اطلاعات، و فرآیند ارایه و ابلاغ اطلاعات به سه روش، حداقل مربعات بازگشتی قیددار براساس قید مساوی (CRI)، حداقل مربعات بازگشتی قیددار براساس قید نامساوی (RLS)، و کالمن فیلتر (KF) در تقاطع ها تهران مورد بررسی قرار گرفته است. کالمن فیلتر (KF) بهترین تخمین را برای تخمین ضرایب گردشی ارایه نموده است

کلمات کلیدی:

تقاطع و شبکه، ITS، کنترل دینامیکی، ماتریس مبدأ - مقصد، (O-D)، روش های. CRI, RLS, KF

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/188>

