



دانشگاه صنعتی اصفهان
دانشکده مهندسی حمل و نقل

تحلیل سیستم های حمل و نقل

فرمول بندی مساله تخصیص

«برابری فرمول ریاضی بکمن با شرایط UE»

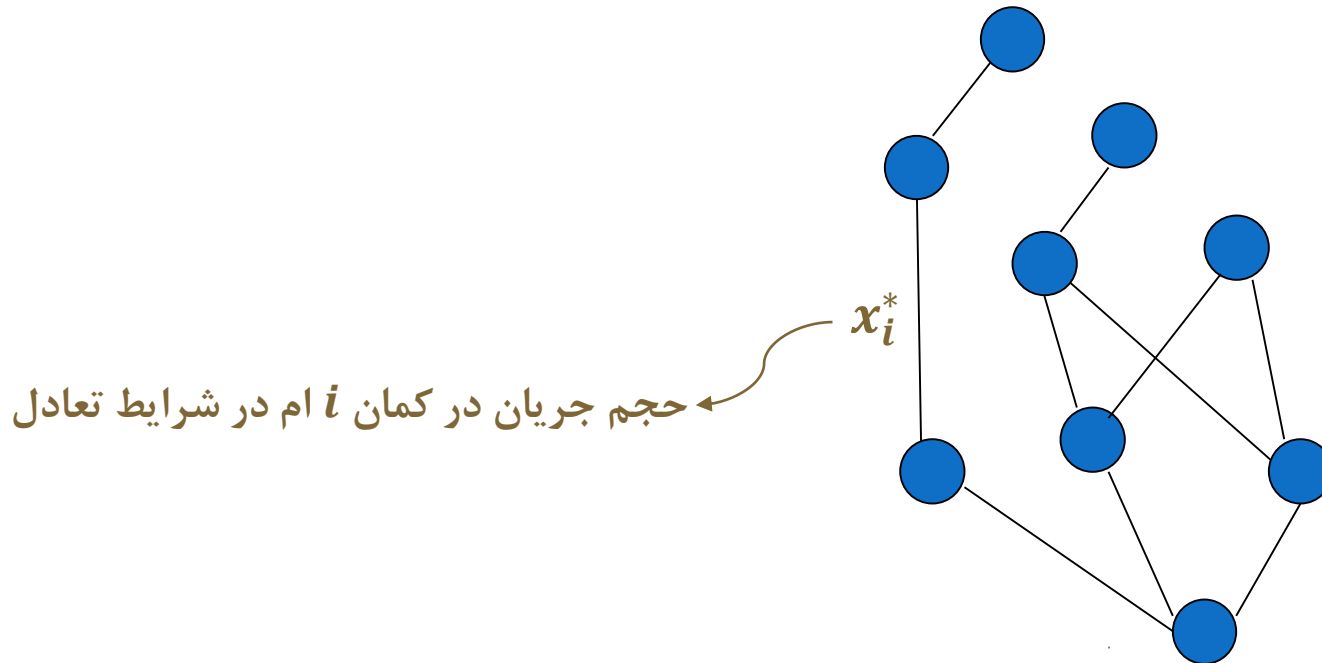
مدرس: محمد تمنایی

بهار ۱۳۹۶

به دنبال چه هستیم؟

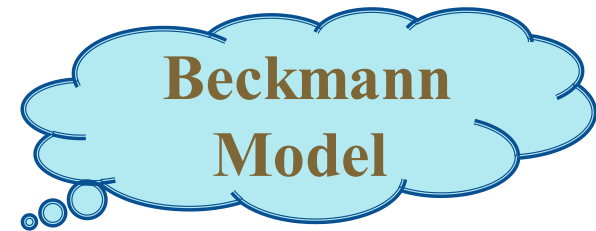
یافتن جریان در کمانها در شرایط تعادل UE

$$X^* = \{x_1^*, x_2^*, \dots, x_n^*\}$$



مسئله تخصیص ترافیک در شرایط تعادل استفاده کننده (با تقاضای ثابت):

$$\text{Min } Z(X) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega$$



S.t.

$$\sum_k f_k^{rs} = q_{rs} \quad \forall r, s$$

$$f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s$$

باید بررسی شود آیا شرایط تعادل را لحاظ می کند؟



$$x_a = \sum_r \sum_s \sum_k f_k^{rs} \delta_{a,k} \quad \text{محدودیت تعریفی:}$$



ویژگی های مسئله:

$$\text{Min } Z(X) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega$$

$$\text{S.t. } \sum_k f_k^{rs} = q_{rs} \quad \forall r, s, \quad f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s, \quad x_a = \sum_r \sum_s \sum_k f_k^{rs} \delta_{a,k}^{rs}$$

$$\frac{\partial f_k^{rs}}{\partial f_l^{mn}} = 0 \quad \text{یا } k \neq l \text{ یا } rs \neq mn$$

۱

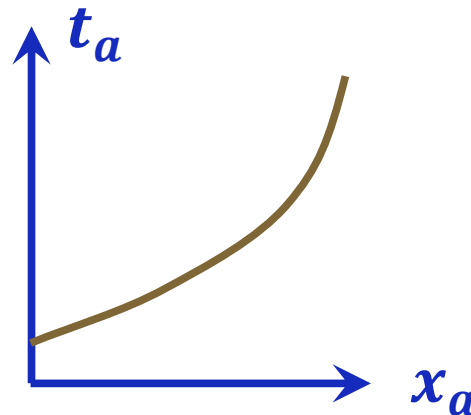
$$\frac{\partial x_a(f)}{\partial f_l^{mn}} = \frac{\partial}{\partial f_l^{mn}} \sum_r \sum_s \sum_k f_k^{rs} \delta_{a,k}^{rs} = \delta_{a,l}^{mn}$$

۲

$$\frac{\partial t_a(x_a)}{\partial x_b} = 0 \quad \forall a \neq b$$

۳

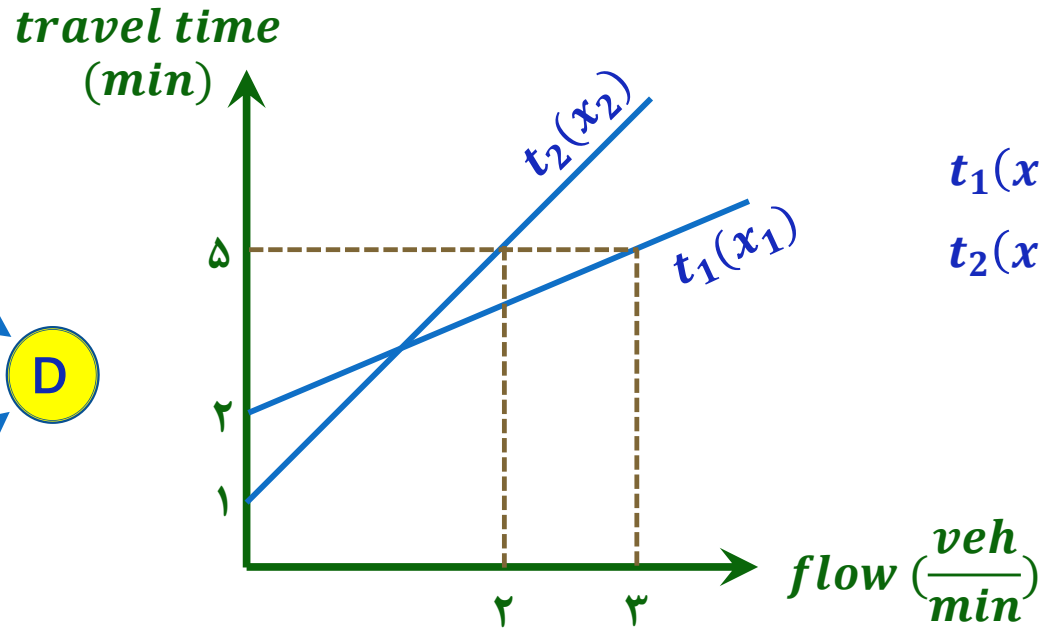
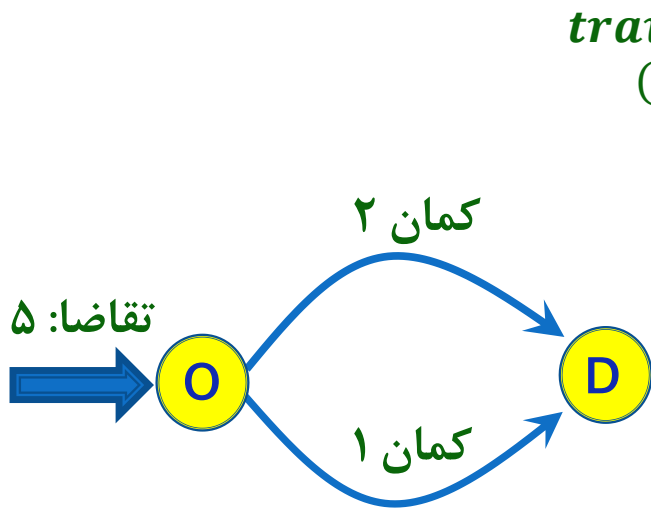
$$\frac{\partial t_a(x_a)}{\partial x_a} > 0 \quad \forall a$$



۴



مثال:



$$t_1(x_1) = 2 + x_1$$

$$t_2(x_2) = 1 + 2x_2$$

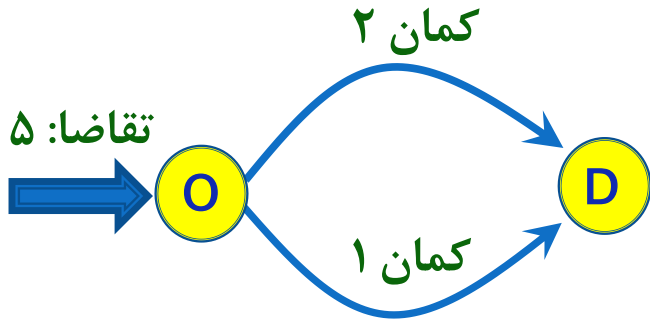
فرض $x_1 > 0, x_2 > 0 \rightarrow t_1 = t_2$

$$\begin{cases} 2 + x_1 = 1 + 2x_2 \\ x_1 + x_2 = 5 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} x_1^* = 3 \\ x_2^* = 2 \\ t_1 = t_2 = 5 \end{cases}$$

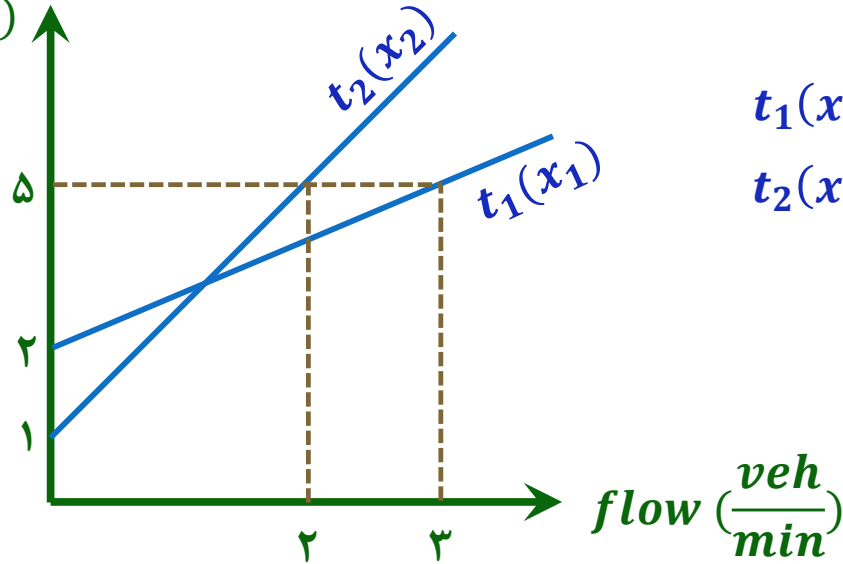
روش اول



مثال:



travel time
(min)



$$t_1(x_1) = 2 + x_1$$

$$t_2(x_2) = 1 + 2x_2$$

روش دوم

$$\text{Min } Z(X) = \int_0^{x_1} (2 + \omega) d\omega + \int_0^{x_2} (1 + 2\omega) d\omega$$

$$\text{s.t. } x_1 + x_2 = 5, x_1, x_2 \geq 0$$

تک متغیره بدون محدودیت

$$\text{Min } Z(x_1) = \int_0^{x_1} (2 + \omega) d\omega + \int_0^{5-x_1} (1 + 2\omega) d\omega \quad \text{s.t. } x_1 \geq 0, 5 - x_1 \geq 0$$

$$\frac{\partial Z(x_1)}{\partial x_1} = 0 \rightarrow [1 \times (2 + x_1) - 0] + [(-1) \times (1 + 2(5 - x_1)) - 0] = 3x_1 - 9 = 0$$

$$\rightarrow x_1 = 3 \geq 0, x_2 = 5 - 3 = 2 \geq 0 \quad \begin{cases} (x_1^*, x_2^*) = (3, 2) \\ t_1 = t_2 = 5 \end{cases}$$

آیا فرمول Beckmann بیان کننده شرایط تخصیص UE است؟

$$\text{Min } Z(X) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega$$

S.t.

$$\sum_k f_k^{rs} = q_{rs} \quad \forall r, s$$

$$f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s$$

$$x_a = \sum_r \sum_s \sum_k f_k^{rs} \delta_{a,k}^{rs}$$

شرایط تخصیص UE:

✓ زمان سفر مسیرهای استفاده شده یک OD با هم برابر است.

✓ زمان سفر مسیرهای استفاده نشده OD بزرگتر (یا مساوی) است.

فرمول Beckmann:

✓ بررسی شرایط درجه اول بهینگی (شروط کوهن تاکر)

✓ بررسی شرایط درجه دوم بهینگی (یگانگی جواب کمینه)



بررسی شرایط درجه اول بهینگی (شروط کوهن تاکر)

$$\text{Min } Z(X(f)) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega$$

S.t.

$$\sum_k f_k^{rs} = q_{rs} \quad \forall r, s$$

$$f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s$$

$$x_a = \sum_r \sum_s \sum_k f_k^{rs} \delta_{a,k}^{rs} \quad \text{محدودیت ضمنی (تعریفی)}$$



$$L(f, u) = Z(X(f)) + \sum_{rs} u_{rs} (q_{rs} - \sum_k f_k^{rs})$$

S.t.

$$f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s$$



یادآوری

$$\text{Min } Z(\mathbf{X})$$

$$L(\mathbf{X}, \mathbf{U}) = Z(\mathbf{X}) + \sum_{j=1}^m u_j (b_j - \sum_{i=1}^n h_{ij} x_i)$$

S. t.

$$\sum_{i=1}^n h_{ij} x_i = b_j \quad j = 1, \dots, m$$

$$x_i \geq 0 \quad i = 1, \dots, n$$

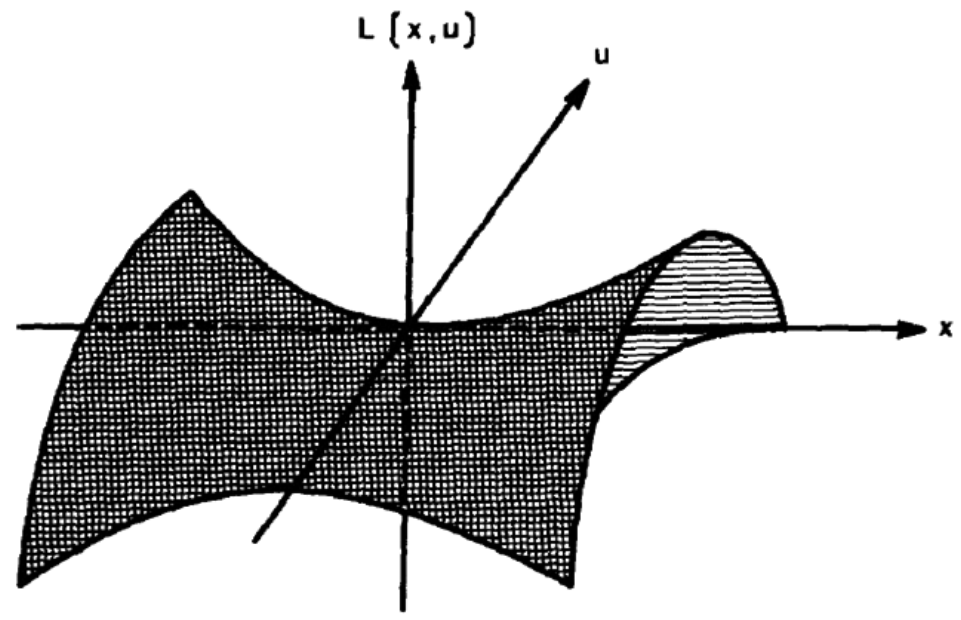
S. t. $x_i \geq 0$

$$i = 1, \dots, n$$

شرایط درجه اول بهینگی
First Order Conditions

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial L}{\partial u_j} = 0 \quad \forall j \\ x_i \frac{\partial L}{\partial x_i} = 0 \quad \forall i \\ \frac{\partial L}{\partial x_i} \geq 0 \quad \forall i \\ x_i \geq 0 \quad \forall i \end{array} \right.$$

u_j آزاد در علامت



$$L(f, u) = Z(X(f)) + \sum_{rs} u_{rs}(q_{rs} - \sum_k f_k^{rs})$$

S.t.

$$f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s$$

شرایط درجه اول بهینگی
First Order Conditions

$$f_k^{rs} \frac{\partial L}{\partial f_k^{rs}} = 0 \quad \forall k, r, s$$

$$\frac{\partial L}{\partial f_k^{rs}} \geq 0 \quad \forall k, r, s$$

$$\frac{\partial L}{\partial u_{rs}} = 0 \quad \forall (r, s)$$

$$f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s$$



$$Z(X(f)) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega$$

$$L(f, u) = Z(X(f)) + \sum_{rs} u_{rs} (q_{rs} - \sum_k f_k^{rs})$$

S.t.

$$f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s$$

$$\frac{\partial L}{\partial f_l^{mn}} = \frac{\partial}{\partial f_l^{mn}} Z(X(f)) + \frac{\partial}{\partial f_l^{mn}} \sum_{rs} u_{rs} (q_{rs} - \sum_k f_k^{rs}) \quad \forall m, n, l$$

$$\frac{\partial}{\partial f_l^{mn}} Z(X(f)) = \frac{\partial}{\partial f_l^{mn}} \sum_{a \in A} \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega = \sum_{a \in A} \left[\frac{\partial}{\partial f_l^{mn}} \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega \right] \text{قاعده زنجیره ای:}$$

$$= \sum_{a \in A} \left[\left(\frac{\partial}{\partial x_a} \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega \right) \times \frac{\partial x_a}{\partial f_l^{mn}} \right] = \sum_{a \in A} [(t_a(x_a)) \times \delta_{a,l}^{mn}] = \sum_{a \in I} [t_a(x_a)] = c_l^{mn}$$

$$\frac{\partial}{\partial f_l^{mn}} Z(X(f)) = c_l^{mn}$$

c_l^{mn} : زمان (هزینه) سفر مسیر l بین زوج مبدأ-مقصد mn

$$\frac{\partial L}{\partial f_l^{mn}} = \frac{\partial}{\partial f_l^{mn}} Z(X(f)) + \frac{\partial}{\partial f_l^{mn}} \sum_{rs} u_{rs} (q_{rs} - \sum_k f_k^{rs})$$

$$c_l^{mn}$$

$$\frac{\partial f_k^{rs}}{\partial f_l^{mn}} = \begin{cases} 1 & r = m, s = n, k = l \\ 0 & o.w. \end{cases}$$

$$\frac{\partial}{\partial f_l^{mn}} \sum_{rs} u_{rs} \left(q_{rs} - \sum_k f_k^{rs} \right) = -u_{mn}$$

$$\frac{\partial}{\partial f_l^{mn}} L(f, u) = c_l^{mn} - u_{mn}$$



$$L(f, u) = Z(X(f)) + \sum_{rs} u_{rs}(q_{rs} - \sum_k f_k^{rs})$$

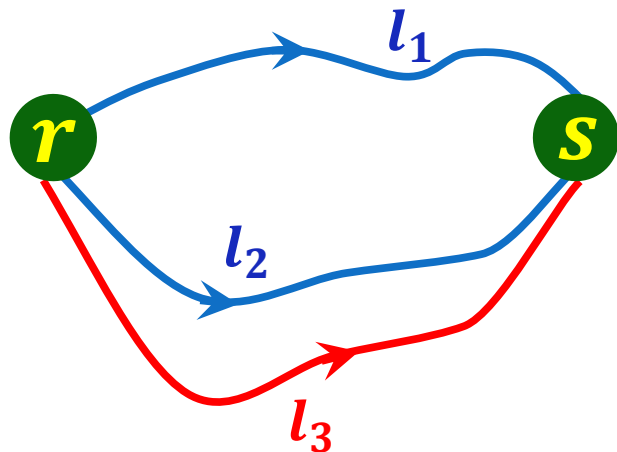
S.t.

$$f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s$$

شرایط درجه اول بهینگی
First Order Conditions

$$\left\{ \begin{array}{l} f_k^{rs} \frac{\partial L}{\partial f_k^{rs}} = 0 \quad \forall k, r, s \\ \frac{\partial L}{\partial f_k^{rs}} \geq 0 \quad \forall k, r, s \\ \frac{\partial L}{\partial u_{rs}} = 0 \quad \forall (r, s) \\ f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s \end{array} \right. \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} f_k^{rs} (c_k^{rs} - u_{rs}) = 0 \quad \forall k, r, s \\ c_k^{rs} - u_{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s \\ \sum_k f_k^{rs} = q_{rs} \quad \forall (r, s) \\ f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s \end{array} \right.$$





u_{rs} : زمان (هزینه) سفر کوتاهترین مسیر بین زوج مبدأ-مقصد rs

$$\left\{ \begin{array}{l} f_k^{rs} (c_k^{rs} - u_{rs}) = 0 \quad \forall k, r, s \\ c_k^{rs} - u_{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s \\ \sum_k f_k^{rs} = q_{rs} \quad \forall (r, s) \\ f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s \end{array} \right.$$

If $f_{l_1}^{rs} > 0 \rightarrow c_{l_1}^{rs} = u_{rs}$

If $f_{l_2}^{rs} > 0 \rightarrow c_{l_2}^{rs} = u_{rs}$

If $f_{l_3}^{rs} = 0 \rightarrow c_{l_3}^{rs} \geq u_{rs}$

شرایط تخصیص UE:

- ✓ زمان سفر مسیرهای استفاده شده یک OD با هم برابر است.
- ✓ زمان سفر مسیرهای استفاده نشده OD بزرگتر (یا مساوی) است.



$$\text{Min } Z(X(f)) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega$$

بررسی شرایط درجه دوم بهینگی (یگانگی جواب)

S.t.

$$\sum_k f_k^{rs} = q_{rs} \quad \forall r, s$$

$$f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s$$

$$x_a = \sum_r \sum_s \sum_k f_k^{rs} \delta_{a,k}^{rs}$$

شرایط درجه دوم بهینگی
Second Order Conditions

تابع Z در حوالی X^* اکیداً محدب باشد.

تابع Z در سایر نقاط، محدب باشد.

ناحیه امکانپذیر محدب باشد.

شرط کافی

ناحیه امکانپذیر محدب است.

همه محدودیت ها خطی هستند

تابع Z در همه نقاط اکیداً محدب است.

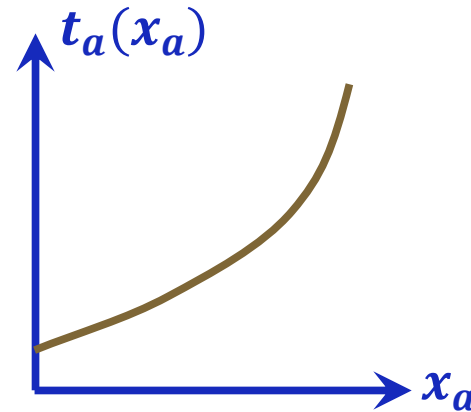
اگر ماتریس هشین Z مثبت قطعی باشد

$$Z(X(f)) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega$$

$$\frac{\partial Z}{\partial x_a} = \frac{\partial}{\partial x_a} \sum_{b \in A} \int_0^{x_b} t_b(\omega) d\omega = \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega = t_a(x_a)$$

مشتق اول Z

$$\frac{\partial^2 Z}{\partial x_a \partial x_b} = \begin{cases} \frac{dt_a(x_a)}{dx_a} > 0 & \text{if } a = b \\ 0 & \text{if } a \neq b \end{cases}$$



مشتق دوم Z



$$Z(X(f)) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega$$

Z ماتریس هشین $\nabla^2 Z(X) =$

$$\begin{bmatrix} \frac{dt_1(x_1)}{dx_1} & 0 & 0 & \dots \\ 0 & \frac{dt_2(x_2)}{dx_2} & 0 & \dots \\ 0 & 0 & \ddots & \\ \vdots & \vdots & & \frac{dt_A(x_A)}{dx_A} \end{bmatrix}$$

مثبت

$$\vec{h} = (y_1, y_2, \dots, y_A) \neq (0, 0, \dots, 0)$$

$$\vec{h} \cdot \nabla^2 Z(X) \cdot \vec{h}^T = \frac{dt_1(x_1)}{dx_1} \times y_1^2 + \frac{dt_2(x_2)}{dx_2} \times y_2^2 + \dots + \frac{dt_A(x_A)}{dx_A} \times y_A^2 > 0$$

ماتریس هشین Z مثبت قطعی است ← تابع Z در همه نقاط اکیداً محدب است.

$$\text{Min } Z(X(f)) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega$$

S.t.

$$\sum_k f_k^{rs} = q_{rs} \quad \forall r, s$$

$$f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s$$

$$x_a = \sum_r \sum_s \sum_k f_k^{rs} \delta_{a,k}^{rs}$$

شرایط درجه دوم بهینگی
Second Order Conditions

تابع Z در همه نقاط اکیداً محدب است.
ناحیه امکانپذیر محدب است.

شرط کافی

جواب جریان تعادل UE $X^* = \{x_1^*, x_2^*, \dots, x_A^*\}$ یگانه است.

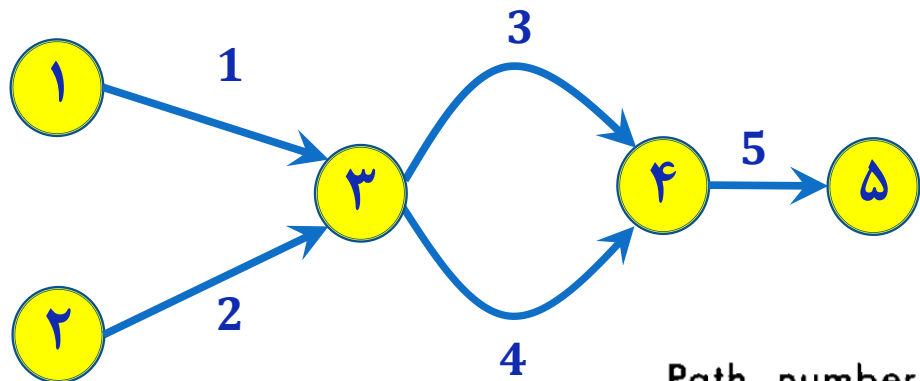
(مطابق شرط کافی) تنها یک الگوی جریان کمانها می تواند تابع هدف را کمینه کند.

(مطابق شرط لازم) این الگو، همان الگوی جریان UE است.



دقت: $X^* = \{x_1^*, x_2^*, \dots, x_A^*\}$ یگانه است (متغیر تصمیم تابع هدف) نه f_k^{rs} .

در نقطه ی جواب X^* (که نقطه ای یگانه است) ممکن است چندین جواب f_k^{rs} وجود داشته باشد.



$$t_1(x_1) = 1$$

$$t_2(x_2) = 2$$

$$t_3(x_3) = 2 + x_3$$

$$t_4(x_4) = 1 + 2x_4$$

$$t_5(x_5) = 1$$

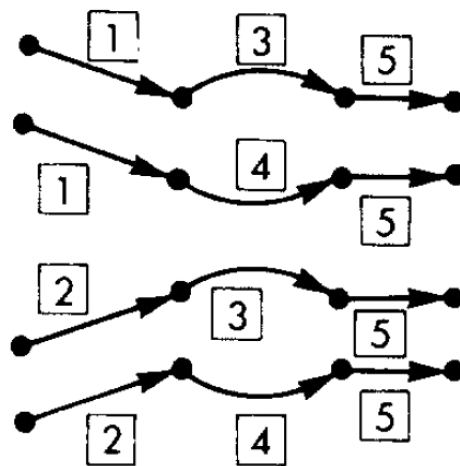
Path numbering

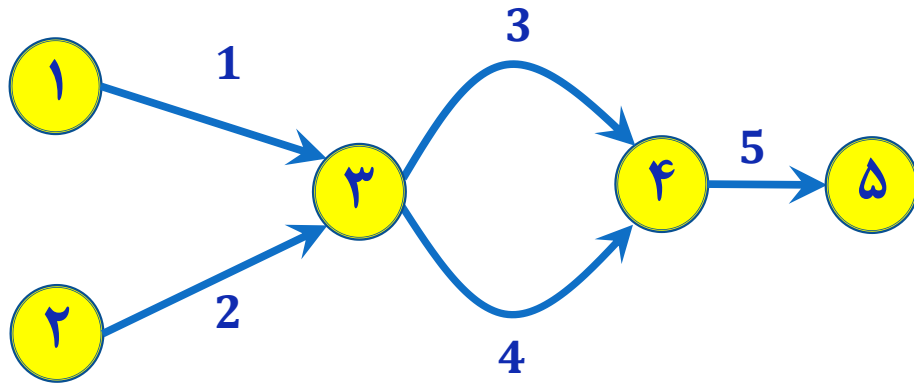
O - D 1 → 5,
Path 1

O - D 1 → 5,
Path 2

O - D 2 → 5,
Path 1

O - D 2 → 5,
Path 2





جواب تعادل حجم کمانها (یگانه است):

$$X^* : \{x_1^*, x_2^*, x_3^*, x_4^*, x_5^*\} = \{2, 3, 3, 2, 5\}$$

جوابهای ممکن جریانهای مسیرها (یگانه نیستند و هریک به همان جواب حجم کمانها منتج می شوند):

$$f_1^{15} = 0$$

$$f_2^{15} = 2$$

$$f_1^{25} = 3$$

$$f_2^{25} = 0$$

یا $f_1^{15} = 2$

$$f_2^{15} = 0$$

$$f_1^{25} = 1$$

$$f_2^{25} = 2$$

یا $f_1^{15} = 2\alpha$

$$f_2^{15} = 2(1 - \alpha)$$

$$f_1^{25} = 3 - 2\alpha$$

$$f_2^{25} = 2\alpha$$

$$0 \leq \alpha \leq 1$$

هریک، یک جواب
تعادل UE
محسوب می شود.

شرایط UE نسبت به جریان کمانها یکتا است.

شرایط UE نسبت به جریان مسیرها یکتا نیست.



**Sheffi Y (1985), Urban Transportation Networks: Equilibrium Analysis with Mathematical Programming Methods, Prentice Hall, New Jersey.
(Chapter 3)**

