



دانشگاه صنعتی اصفهان
دانشکده مهندسی حمل و نقل

تحلیل سیستم های حمل و نقل

مسئله تعادل استفاده کننده با تقاضای متغیر

(تبدیل به مسئله با تقاضای ثابت)

مدرس: محمد تمنایی

بهار ۱۳۹۶

فهرست:

- ✓ مقدمه
- ✓ مدل ریاضی
- ✓ برابری مدل ریاضی با شرایط UE
- ✓ الگوریتم ترکیب محدب
- ✓ تبدیل به مسئله با تقاضای ثابت



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

$$\text{Min } Z(X, q) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega - \sum_{rs} \int_0^{q_{rs}} D_{rs}^{-1}(\omega) d\omega$$

S.t.

$$\sum_k f_k^{rs} = q_{rs} = D_{rs}(u_{rs}) \quad \forall r, s$$

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

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





ساده سازی: تغییر در نمایش مسئله

مسئله UE با تقاضای متغیر

تبدیل به:

مسئله UE با تقاضای ثابت

مدل سرریز هزینه-صفر

Zero-Cost Overflow Formulation

مدل تقاضای مازاد

Excess-Demand Formulation

روش: افزودن گره یا کمان مجازی (Dummy)

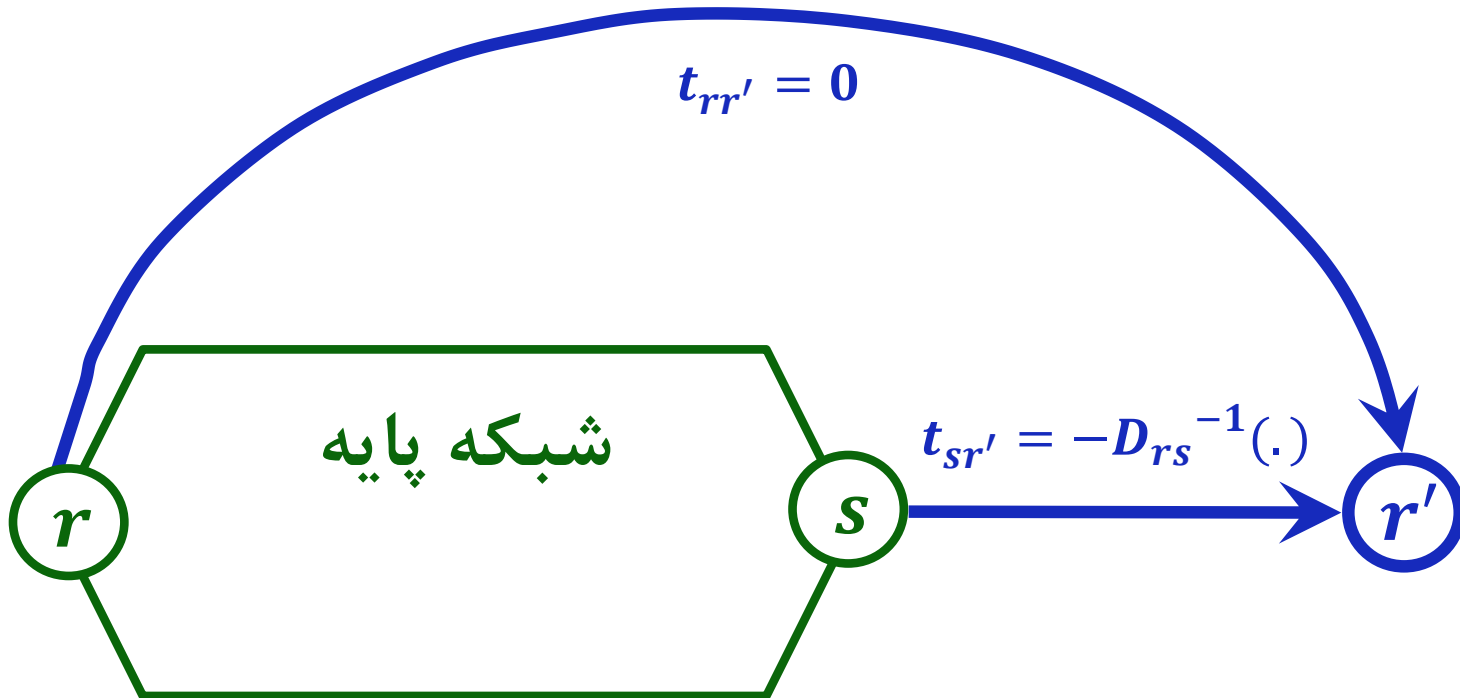


مدل سرریز هزینه صفر:

شبکه پایه حمل و نقل برای یک مبدأ-مقصد مشخص rS



ویرایش: افزودن ۳ المان به شبکه پایه (برای هر مبدأ-مقصد RS)



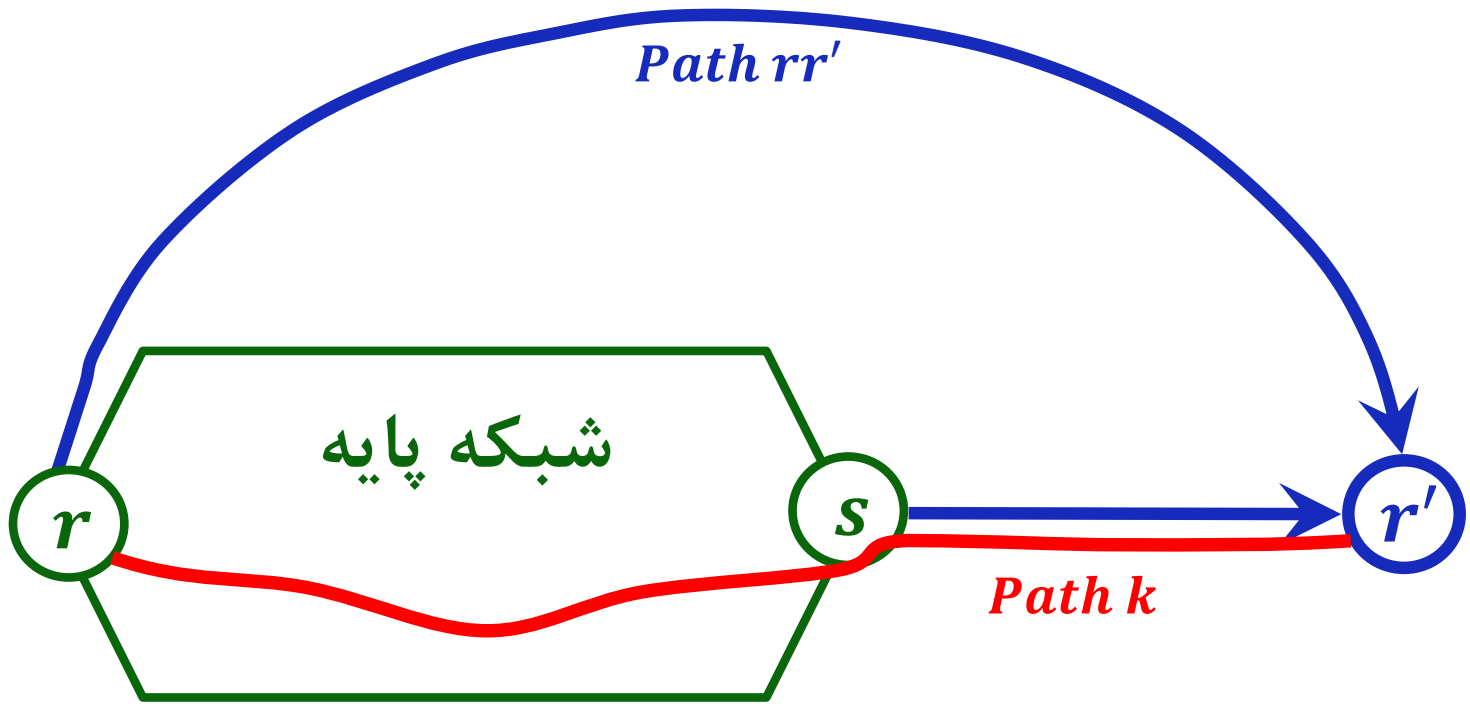
✓ گره مقصد مجازی (dummy destination node r')

✓ کمان مولد (generating link sr')

✓ کمان سرریز هزینه-صفر (zero-cost overflow link rr')



- ✓ تنها فرض در این روش: گره های r و r' خیلی نزدیک بهم هستند ($t_{rr'} = 0$).
- ✓ یادآوری: در شرایط تعادل، زمان سفر مسیرهای استفاده شده یک مبدأ-مقصد برابر است.



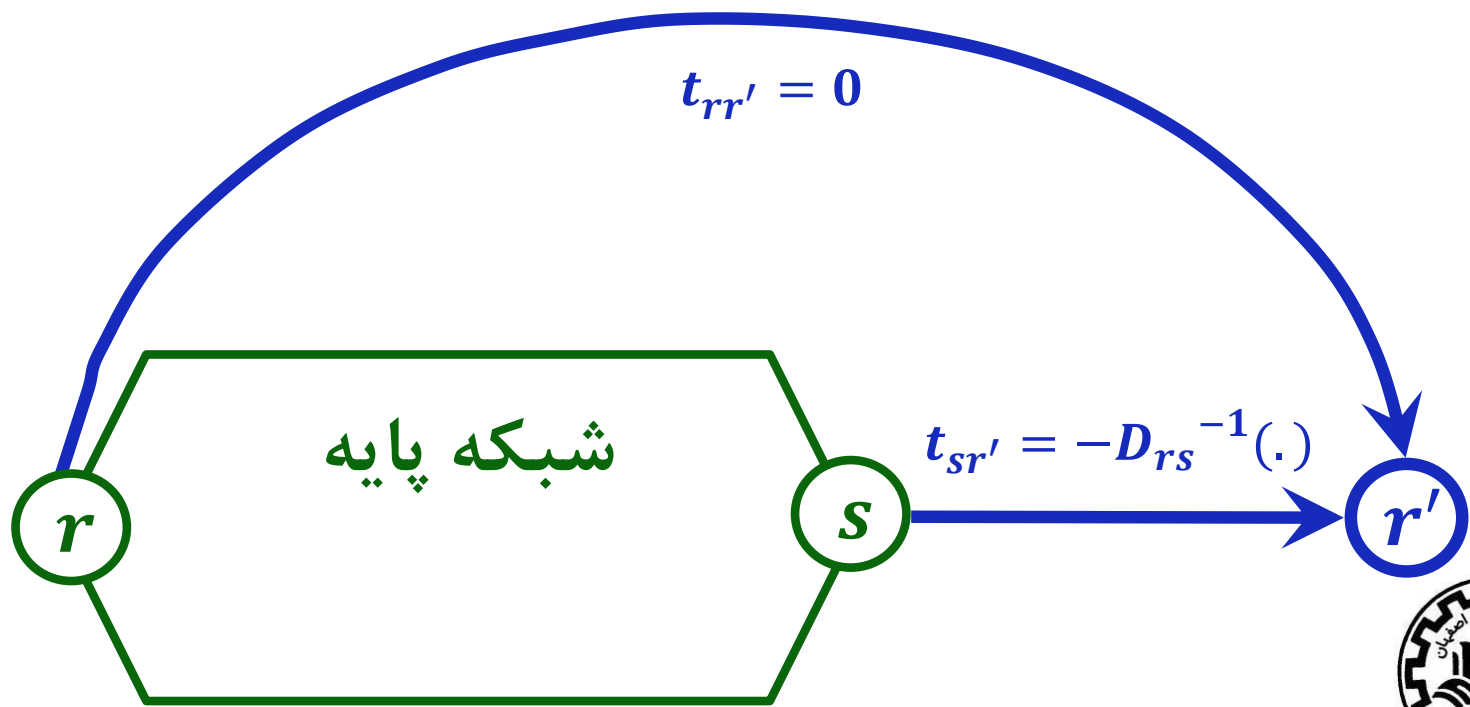
$$r r' \text{ زمان سفر مسیر } = k \text{ زمان سفر مسیر}$$

$$0 = u_{rs} + t_{sr'}$$

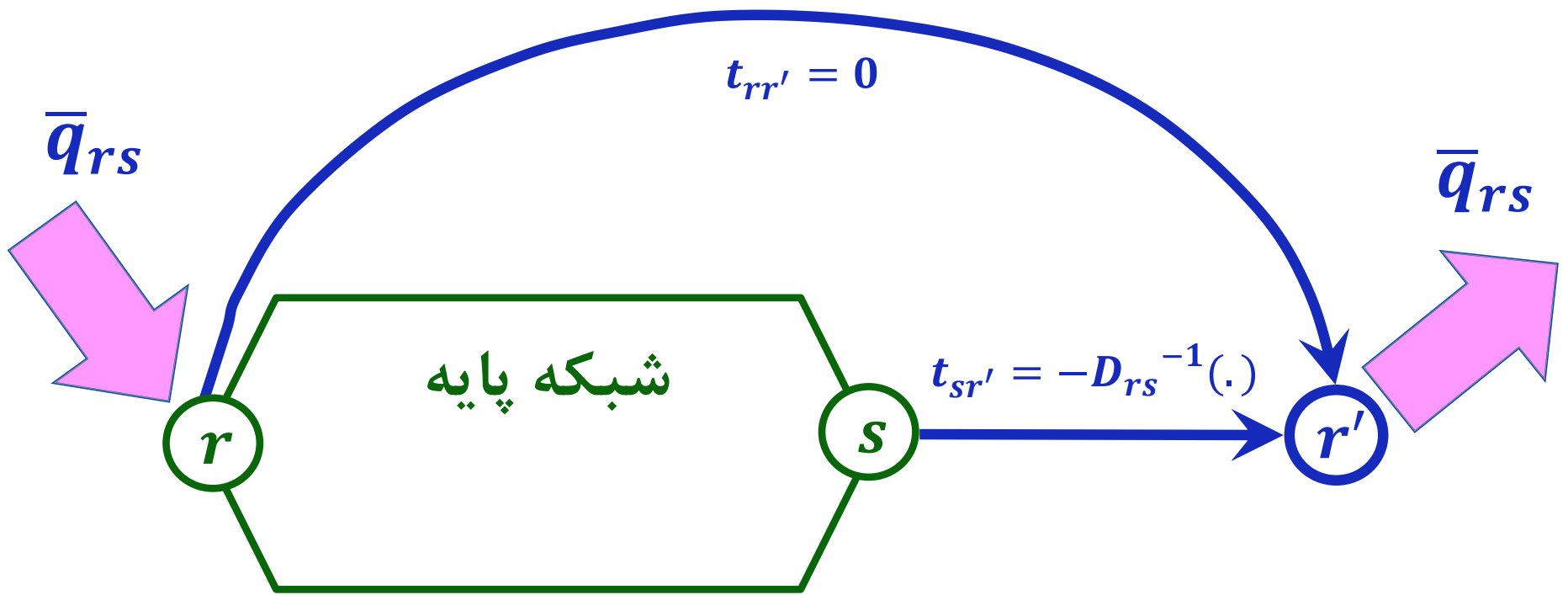
$$0 = D_{rs}^{-1}(q_{rs}) + t_{sr'}$$

$$\text{If } q_{rs} > 0 \rightarrow u_{rs} = D_{rs}^{-1}(q_{rs})$$

$$t_{sr'} = -D_{rs}^{-1}(q_{rs})$$



تقاضای ثابت \bar{q}_{rs} (کران بالا)



$$\min z(x) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega + \sum_{rs} \int_0^{x_{sr'}} t_{sr'}(\omega) d\omega + \sum_{rs} \int_0^{x_{rr'}} t_{rr'}(\omega) d\omega$$

$$\sum_k f_k^{rs} + x_{rr'} = \bar{q}_{rs} \quad \forall r, s$$

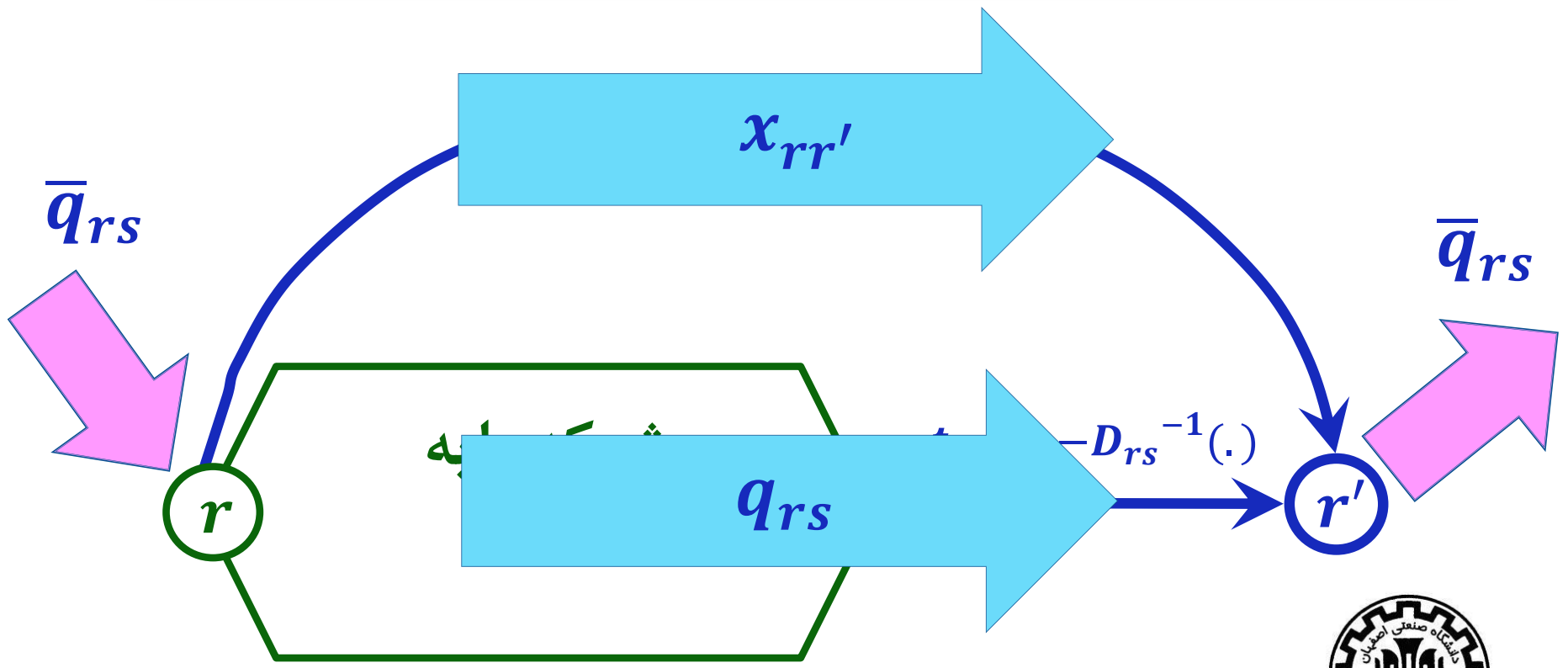
$$f_k^{rs} \geq 0 \quad \forall k, r, s$$

$$x_{rr'} \geq 0 \quad \forall r, s$$

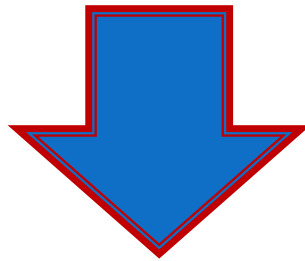
ایده اصلی: تبدیل دو نوع مجهول (حجم کمانها + جریان OD ها) به یک نوع (حجم کمانها)



$$\min z(x) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega + \sum_{rs} \int_0^{x_{sr'}} t_{sr'}(\omega) d\omega + \sum_{rs} \int_0^{x_{rr'}} t_{rr'}(\omega) d\omega$$



$$\min z(\mathbf{x}) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega + \sum_{rs} \int_0^{x_{sr'}} t_{sr'}(\omega) d\omega + \sum_{rs} \int_0^{x_{rr'}} t_{rr'}(\omega) d\omega$$



$$\min z(\mathbf{x}, \mathbf{q}) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega - \sum_{rs} \int_0^{q_{rs}} D_{rs}^{-1}(\omega) d\omega$$



Zero-Cost Representation

Primary Representation

With
Fixed-Demand (\bar{q}_{rs})

With
Variable-Demand (q_{rs})

$$\sum_k f_k^{rs} + x_{rr'} = \bar{q}_{rs} \quad \forall r, s$$

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

$$x_{rr'} \geq 0 \quad \forall r, s$$

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

$$q_{rs} \leq \bar{q}_{rs} \quad \forall r, s$$

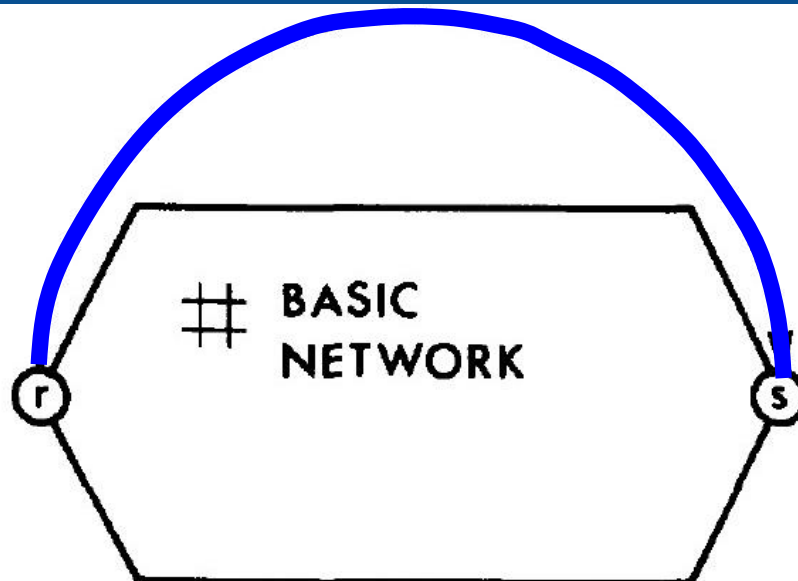
$$q_{rs} = \sum_k f_k^{rs} \quad \forall r, s$$

حل مسئله با استفاده از الگوریتم استاندارد ترکیب محدب (برای تقاضای ثابت)

variable e_{rs} = excess demand

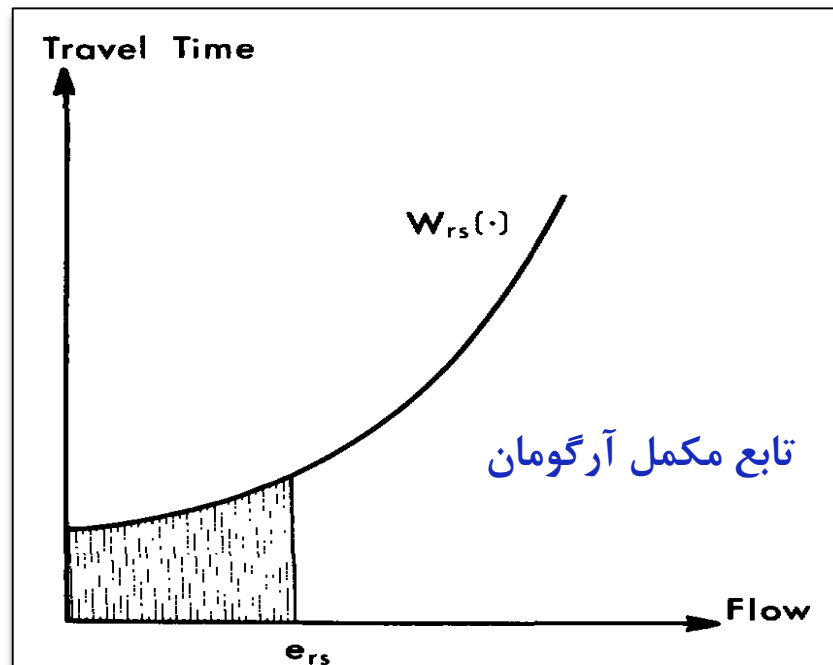
e_{rs} = trips not accommodated between origin r and destination s

$$e_{rs} = \bar{q}_{rs} - q_{rs}$$

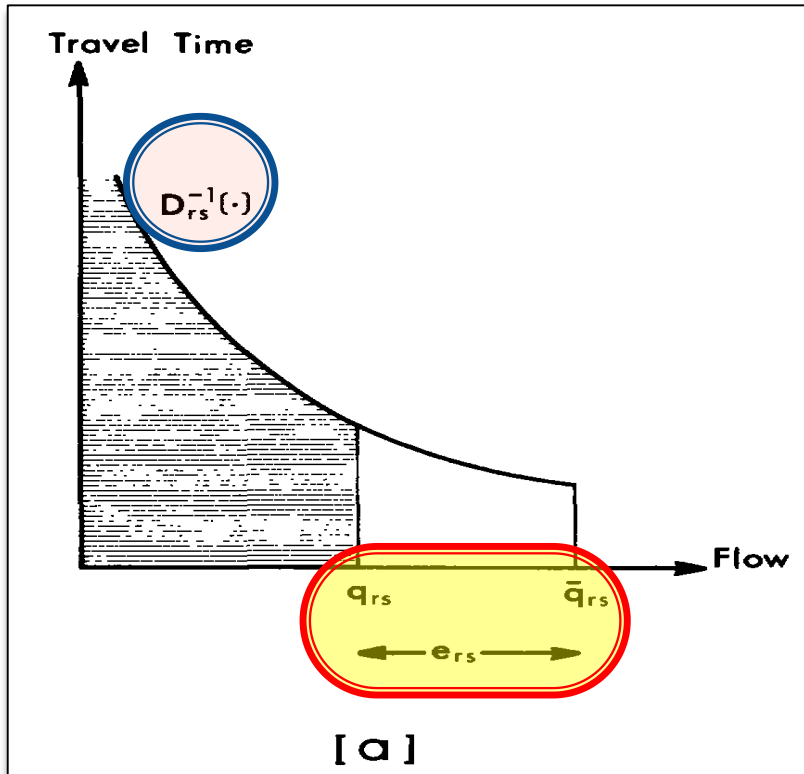


$W_{rs}(\cdot)$ = argument-complementing function of inverse demand

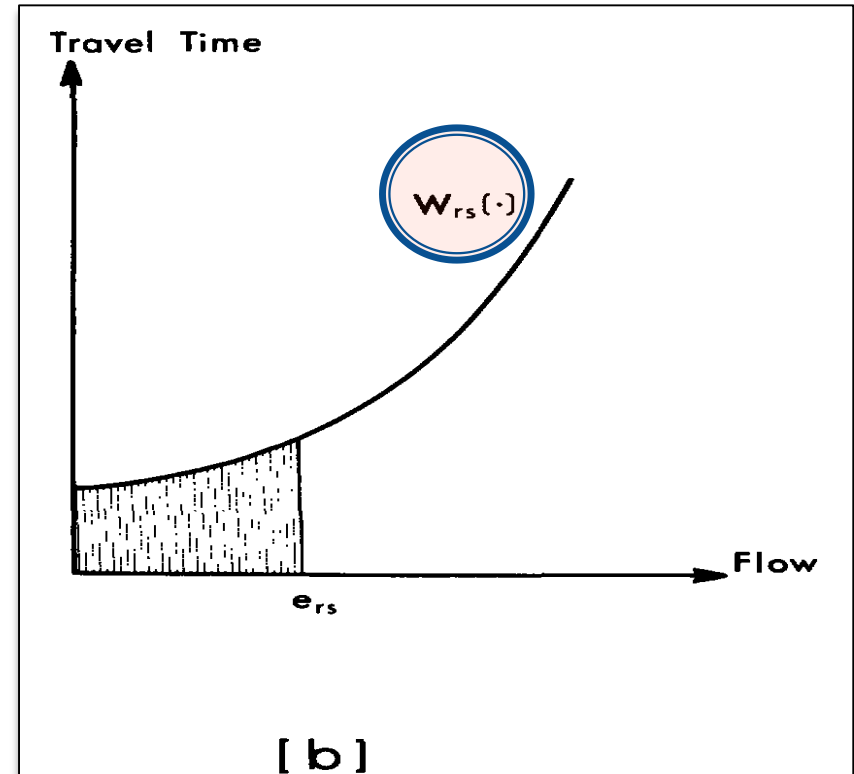
$$W_{rs}(e_{rs}) = D_{rs}^{-1}(q_{rs}) \quad \forall r, s$$



$$W_{rs}(e_{rs}) = D_{rs}^{-1}(q_{rs}) \quad \forall r, s$$



Inverse demand function



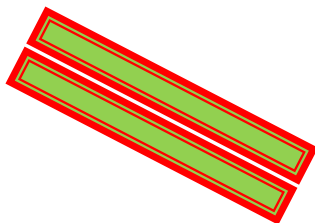
associated argument-completing function



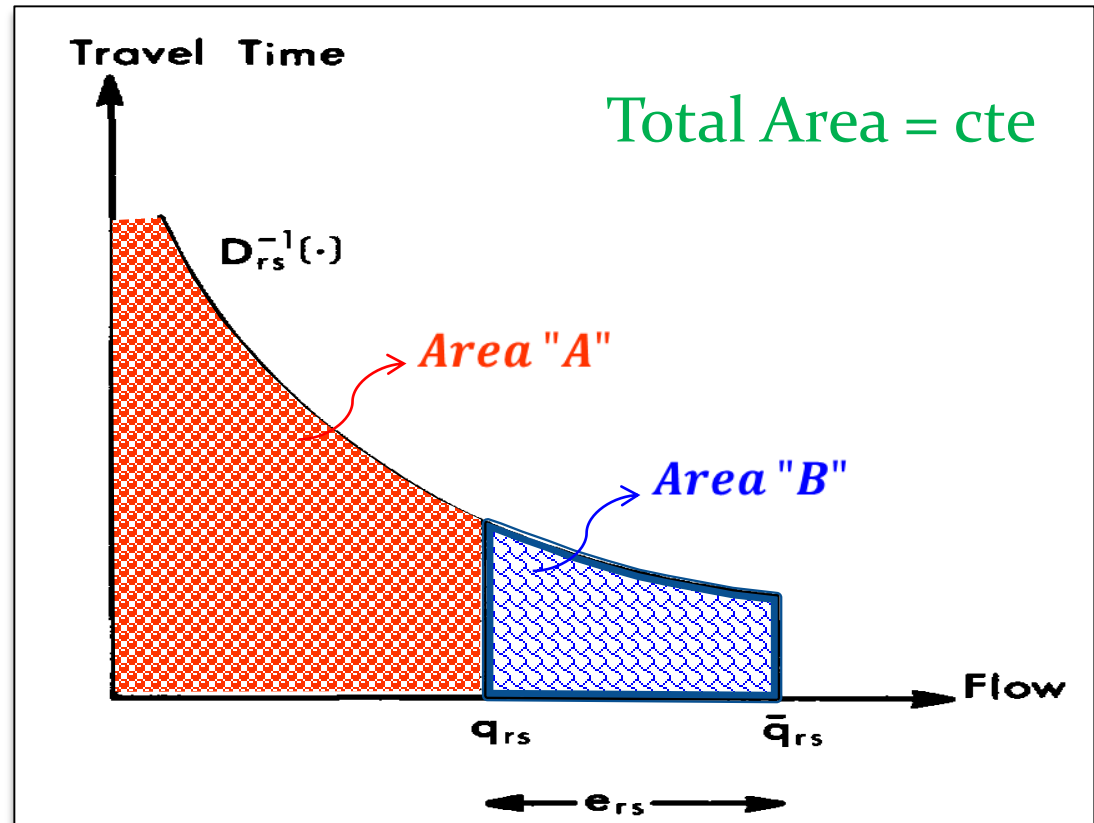
“Variable-Demand problem” Objective:

Minimizing
the travel time of each
individual motorist
Simultaneously with
Satisfying
the maximum demand
between each OD pair

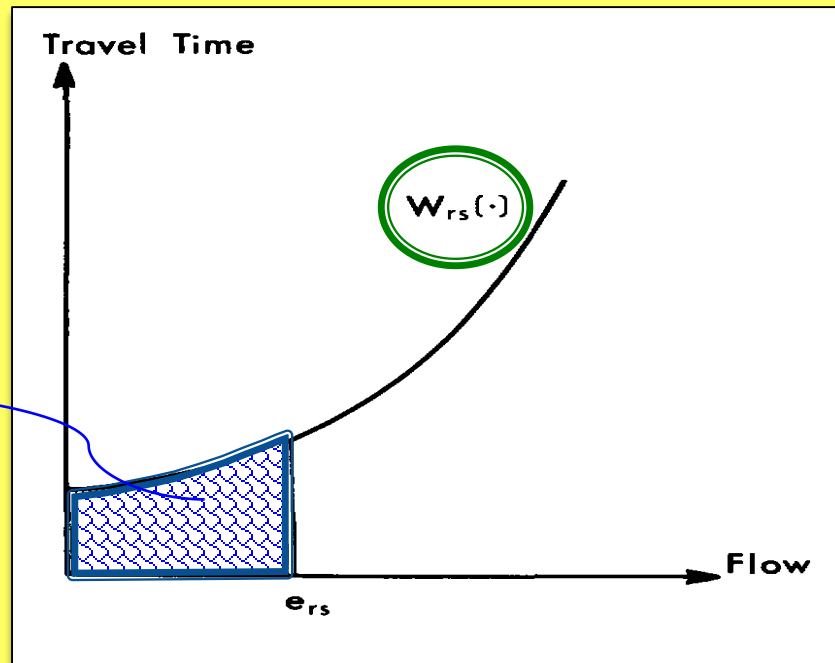
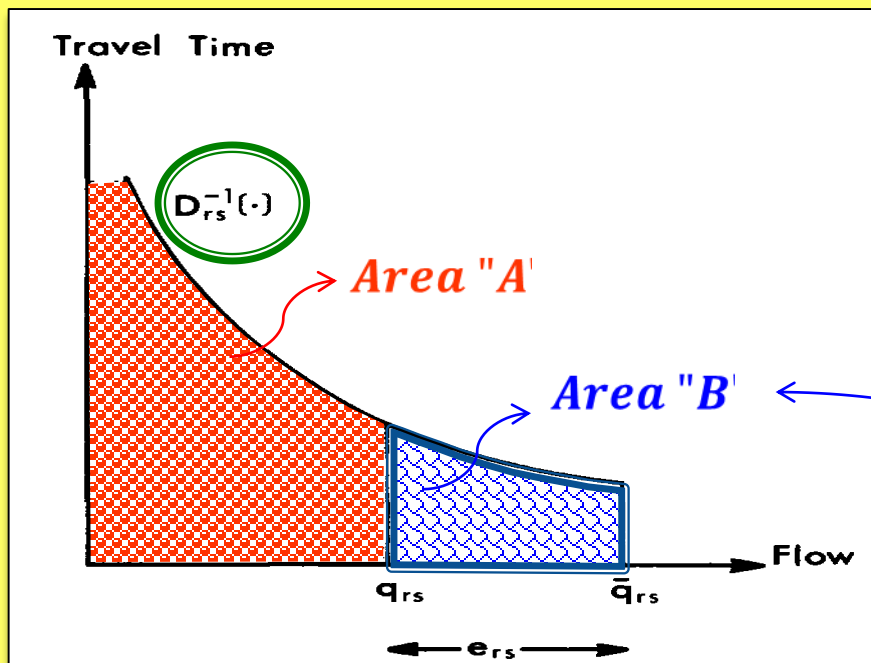
maximizing Area "A"



minimizing Area "B"



Excess-Demand Formulation



$$\min z(\mathbf{x}, \mathbf{q}) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega - \sum_{rs} \int_0^{q_{rs}} D_{rs}^{-1}(\omega) d\omega$$

$$\min z(\mathbf{x}, \mathbf{e}) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega + \sum_{rs} \int_0^{e_{rs}} W_{rs}(v) dv$$



objective function:

$$\min z(\mathbf{x}, \mathbf{q}) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega - \sum_{rs} \int_0^{q_{rs}} D_{rs}^{-1}(\omega) d\omega$$

Each term in 2nd sum can be decomposed into two integrals:

$$\int_0^{q_{rs}} D_{rs}^{-1}(\omega) d\omega = \int_0^{\bar{q}_{rs}} D_{rs}^{-1}(\omega) d\omega - \int_{q_{rs}}^{\bar{q}_{rs}} D_{rs}^{-1}(\omega) d\omega$$

ثابت



$$\vartheta = q_{rs} - \omega$$

$$-\int_{q_{rs}}^{\bar{q}_{rs}} D_{rs}^{-1}(\omega) d\omega = -\int_{\bar{q}_{rs} - q_{rs}}^0 D_{rs}^{-1}(\bar{q}_{rs} - v)(-dv) = -\int_0^{e_{rs}} W_{rs}(v) dv$$

O.F. :

$$\min z(\mathbf{x}, \mathbf{e}) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega + \sum_{rs} \int_0^{e_{rs}} W_{rs}(v) dv$$

$$\sum_k f_k^{rs} + e_{rs} = \bar{q}_{rs} \quad \forall r, s$$

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

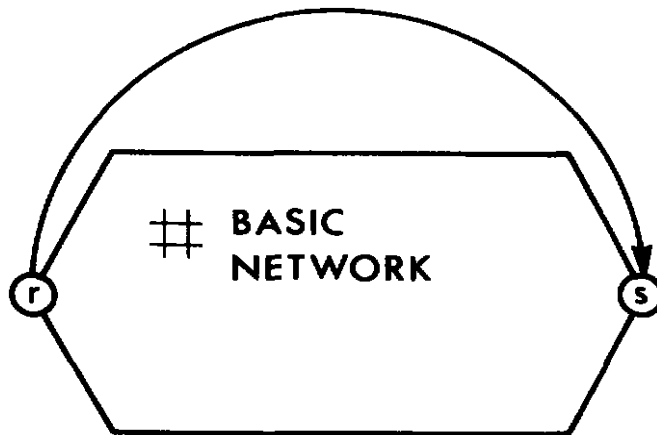
$$e_{rs} \geq 0 \quad \forall r, s$$



$W_{rs}(e_{rs})$ همه ویژگی های یک تابع عملکرد کمان را دارد.

$$\min z(\mathbf{x}, \mathbf{e}) = \sum_a \int_0^{x_a} t_a(\omega) d\omega + \sum_{rs} \int_0^{e_{rs}} W_{rs}(v) dv$$

$$t_{rs} = W_{rs}(e_{rs}) = D_{rs}^{-1}(q_{rs})$$



$$W_{rs}(e_{rs}) = D_{rs}^{-1}(q_{rs}) \quad \forall r, s$$

At equilibrium: $W_{rs}(e_{rs}) = u_{rs}$

equilibrium conditions for variable-demand equilibrium
are met.

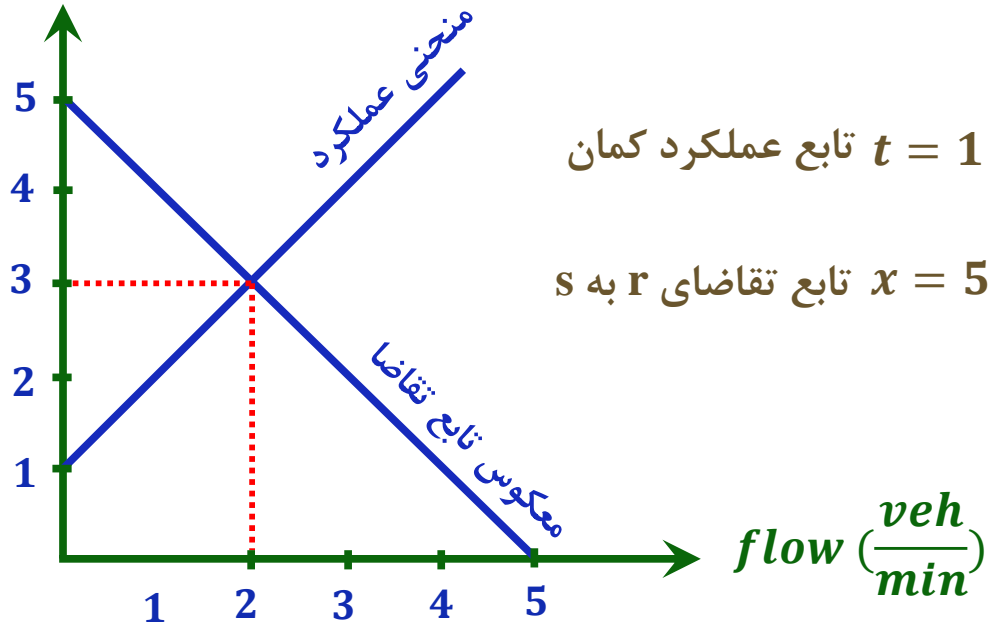


مثال:

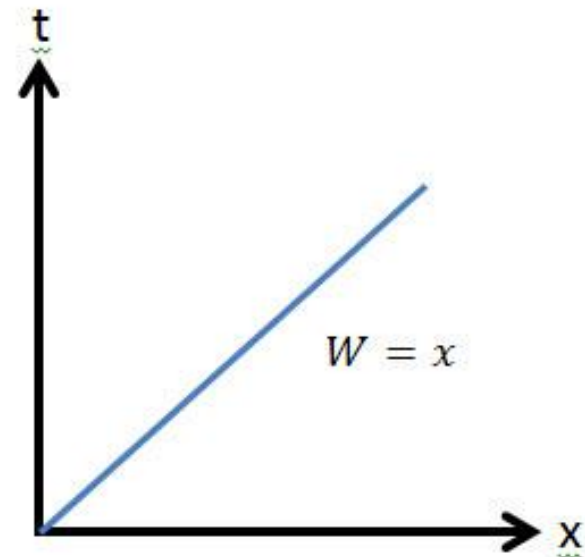
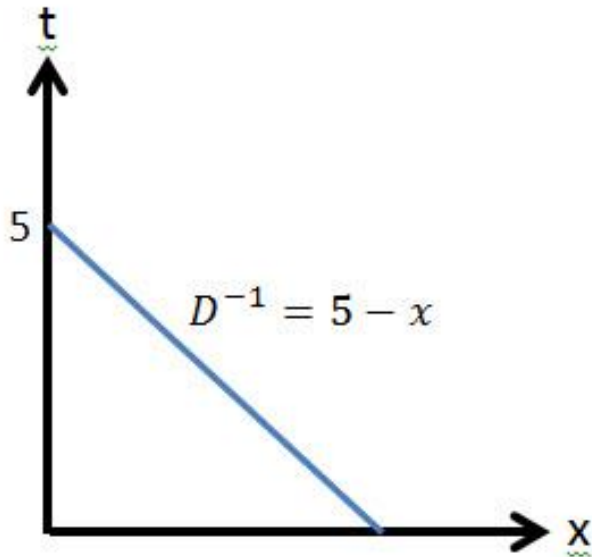
$t = 1 + x$ تابع عملکرد کمان

$x = 5 - t$ تابع تقاضای r به s

travel time
(min)

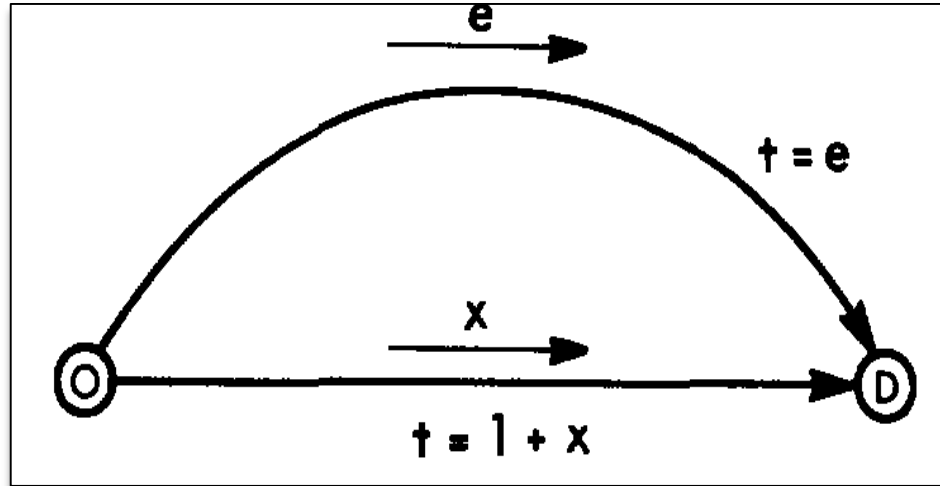


$$\left\{ \begin{array}{l} D_{rs}^{-1}(q_{rs}) = 5 - q_{rs}, \bar{q}_{rs} = 5 \\ D_{rs}^{-1}(\bar{q}_{rs} - e_{rs}) = 5 - (\bar{q}_{rs} - e_{rs}) = e_{rs} \\ W_{rs}(e_{rs}) = D_{rs}^{-1}(\bar{q}_{rs} - e_{rs}) \end{array} \right\} \rightarrow W_{rs}(e_{rs}) = e_{rs}$$



The problem can be represented by two-link

network:



equivalent UE minimization program:

$$\min z(x, e) = \int_0^x (1 + \omega) d\omega + \int_0^e \omega d\omega$$

$$x + e = 5$$

$$x, e \geq 0$$



$$\min z(x, e) = x + \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{2}e^2$$

- ▶ 1-substituting $e = 5 - x$
- ▶ 2-differentiating
- ▶ $x = 2$.



Sheffi Y (1985), Urban Transportation Networks: Equilibrium Analysis with Mathematical Programming Methods, Prentice Hall, New Jersey.
(Chapter 6)

