

การควบคุมระบบราชการค่ายคอมพิวเตอร์

นายวิศวัล อังสกุล



วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต^{ชั้นสูง}
แผนกวิศวกรรมไฟฟ้า

บัณฑิตวิทยาลัย จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

พ.ศ. 2515

จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

008671

17394806

Optimum
COMPUTERIZED TRAFFIC OPTIMAL CONTROL

Mr. Visarn Angsakul

A Thesis Submitted in Partial Fulfillment of the Requirements

for the Degree of Master of Engineering

Department of Electrical Engineering

Graduate School

Chulalongkorn University

1972

บังคับวิชาชีพ ถูกต้องตามที่กฎหมายกำหนดไว้ อยู่ในต้องมีวิทยานิพนธ์ฉบับนี้ เป็นส่วนหนึ่ง
ของการศึกษาด้านพัฒนาศูนย์บริษัทภายนอก

หมายเหตุนี้ด้วยวิชาชีพ

คณะกรรมการตรวจสอบวิทยานิพนธ์



อาจารย์บุญกุณฑ์อุ่นการวิจัย

ประธานกรรมการ

กรรมการ

กรรมการ

ผู้ทรงสตําสกัดราชภัฏ พ.ดร. ประชุม บุญบุตร

ศูนย์วิทยทรัพยากร
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

ACKNOWLEDGEMENT

With hearty gratitude to those who lend the hands in accomplishing this thesis namely : Dr. Charuey Boonyubol, Assistant Prof. in the Department of Electrical Engineering, College of Engineering, Chulalongkorn University, the author's advisor. Prof. John Hugh Jones of Asian Institute of Technology (A.I.T.), Mrs. Auimporn Intarakoses and Miss Nonglak Satayapanich of A.I.T. Library. Miss Kanika Pencharti and Mr. Virasakdi Palananta of Public Relations Department.

ศูนย์วิทยทรัพยากร
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

หน้าชื่อวิทยานิพนธ์
ชื่อ^๑
ปีการศึกษา

การควบคุมรัฐบูรพาจราจรทั่วไปเครื่องคอมพิวเตอร์
นายวิศวกร อั้งสกุล แบบกว้างกระรมไฟฟ้า
2514



บทที่กับ

ดูประสังก์ของภารน้ำเกรื่องคอมพิวเตอร์นาใช้ควบคุมรัฐบูรพาจราจรแบบนี้
ก็เพื่อห้องการจัดซื้อนวนธรรมท่วงสีแยกหนึ่งดึงสีแยกหนึ่งโดยที่ไม่ทำให้เกิดการจราจร
ติดตัน โดยเฉพาะในช่วงเวลาของการจราจรหนาแน่น โปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่เขียน
ขึ้นนี้สามารถดำเนินไฮต์คอมสีแยกที่ไร้ระบบไฟสองจังหวะหรือสี่จังหวะในการควบคุมการ
จราจรและถนนที่มีช่องทางเดินรถตั้งแต่ล่างทางขึ้นไป หลักการที่ใช้ขึ้นกับการเขียน
โปรแกรมและภารน้ำวิชาสถิติมาประยุกต์เข้ากับภัยโภคใช้หุ่นยนต์ที่ควบคุมโดยรีโมทคอนโทรล -
เนื่องจากหุ่นยนต์ที่ควบคุมความนำจะเป็นเพื่อกำหนดช่วงเวลาความถี่หางของรถที่เข้ามา
ดึงสีแยกกับการที่รถออกจากจุดที่กำหนดอย่างสีแยก

จากการศึกษาอย่างที่ได้จากการเกรื่องคอมพิวเตอร์โดยการจัดสัดส่วนของไฟในรัฐ
หนึ่งๆของการป้องกันรถออกจากรถสีแยกที่อยู่ในช่วงเวลาสามมิติของการจราจร ทำให้เรา
สามารถหาการกระจายของจันวนรถเช้าออกจะระหว่างสีแยกและการเปลี่ยนแปลงของ
จันวนรถในถนนตลอดจนหากาเนะร่อนที่สูตรสำนักงานการจัดไฟฟาร์ดิ้งสีแยกนั้นจากการที่
ก่อนที่จะน้ำไปโปรแกรมนี้ไม่ใช้โภคย่างที่มุ่งพุ่งอาทิตย์ข้อมูลทางสถิติที่ได้จากการซึ่งเก็บ
และนับจันวนความถี่ของรถที่เข้าออก ความนำจะเป็นของรถที่เลี้ยวซ้ายเลี้ยวขวาและ
รถทางตรงในช่วงเวลาที่ก่อความชำรุดเท่านั้น.

Optimum
Thesis Title Computerized Traffic Optimal Control

Name Mr. Visarn Angsakul Department Electrical Engineering

Academic Year 1971

ABSTRACT

The model developed here optimizes the queue between intersections. It is applicable to a network of four-way intersections with two-phase or four-phase signal lights control and three or - more lanes of streets. The principal is based on the computer programming, however, the statistical method is also the basic. The theory of random-number is applied to generate the number of arrivals and services. By studying the various proportion of phasings, it is obtained the distribution of input-output vehicles between intersections and variation of queue-lengths. Plotting the graph, so that the optimal solution of timing can be found. All of these applications can be achieved by observing statistically data, taken from counters and detectors, of the flow for peak-hour period. Then the probability of turn left-right and straightforward, servicing-time and the form of frequency distribution of vehicles can be found.

PREFACE

Life today seems to be more difficult than in ancient times especially those who live in urban areas. Time is main question due to the heavy traffic. This should be taken into consideration for it caused wastefulness in many ways. Traffic problem arises from various sources : the cities have not been well-planned, the increasing of vehicles but no sufficient roads, etc. But nothing is impossible now because of continuing technological advance. There are new means of solving problems by using new machines. Computer is the all-purposed powerful machinery which can be applicable in any work. It is used widely in every kind of work throughout the world. But it just began some roles in Thailand. By means of making research about something under-developed, computer should be used to improve inferior condition because of its' efficiency in speed. Thus came the idea of using computer in solving the traffic problem.

ศูนย์วิทยทรัพยากร
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

CONTENT



<u>TITLE</u>	<u>PAGE</u>
ACKNOWLEDGEMENT	i
ABSTRACT (THAI)	ii
ABSTRACT (ENGLISH)	iii
PREFACE	iv
CONTENT	v
LIST OF FIGURES	vi
LIST OF TABLES	viii
CHAPTER	
I Introduction	20
General Ideas About Simulation	21
Outline of Research	28
II Theoretical Consideration	31
III Method of Research	43
IV Results and Discussion	65
V Conclusion and Recommendation	77
REFERENCES	79
APPENDIX	82
TABLE OF RESULTS	217
VITA	241

LIST OF FIGURES

FIGURES		PAGE
1-1	20
1-2	Monte Carlo Evaluation of an Integral	1
2-1	32
2-2	2
2-3	Generation of Uniform Variates, Flow Chart	2
2-4	Generation of Uniform Variates, FORTRAN Subroutine .	34
2-5	36
2-6	Generation of Exponential Variates, Flow Chart	3
2-7	Generation of Exponential Variates, FORTRAN Subroutine	3
2-8	Poisson Distributed Events on a Time Scale	4
3-1	The Basic Intersection Model	5
3-2	The Application Model	5
4-1	The Histogram Shows the Optimal Value of NVEHC for Each Phase Ratio	6
4-2	Relation of Phase Ratio and Maximum Queues	7
4-3	Relation of Phase Ratio and Maximum Volume	8
4-4	Graph Shows the Relation of Phase Ratio and Input-Output Vehicles Between Intersections	9
4-5	Graph Shows the Relation of Phase Ratio and Maximum Straightforward Queue for Each Bound at B	10
4-6	Graph Shows the Relation of Phase Ratio and Total Input-Output Vehicles for Each Bound	11
4-7a,b,c	Flow Patterns and Accumulative Probability with Various Phase Ratio	12-14
4-9	Flow Patterns at Detector with Various Values of Count-interval (vi)	15
	(vii)	

LIST OF FIGURES (CON'T)

FIGURES		PAGE
4-8	Flow Patterns at Detector with Various Values of Count-interval	15
4-9	Flow Pattern of Vehicles at Detector with Various Values of IX	16
4-10	Flow Pattern of Vehicles at Detector with Various Lanes	17
A-1	Flow Diagram of 2-phase Timing Signal Light	18
A-2	4-phase Timing Signal Light Control	19

ศูนย์วิทยทรัพยากร
จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

LIST OF TABLES

TABLES	PAGE
4-1	218
4-1A	219
4-2	220
4-3	69
4-4	221
4-5	222
4-6	223
4-7	224
4-8	225
4-9	226
4-10	227
4-11	228
4-12	229
4-13	230
4-14	231
4-15	232
4-16	233
4-17	234
4-18	235
4-19	236
4-20	237
4-21	238
4-22	239

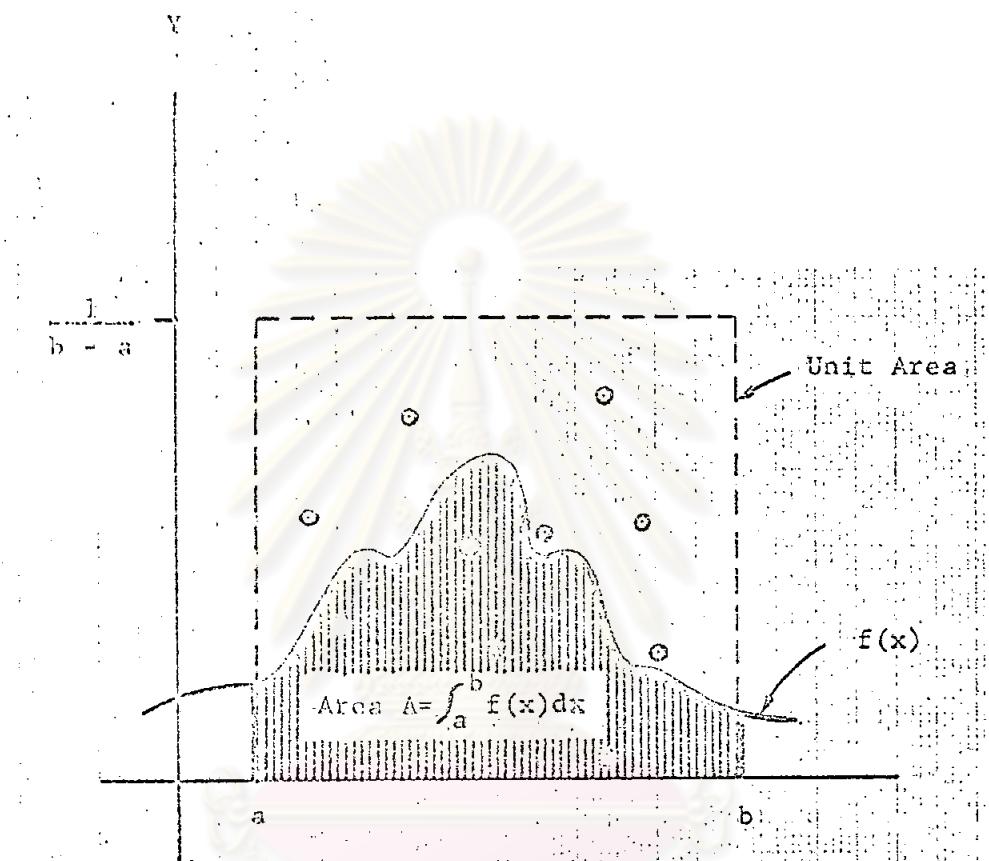


Fig. 1-2

Monte Carlo Evaluation of an Integral

$F(x)$

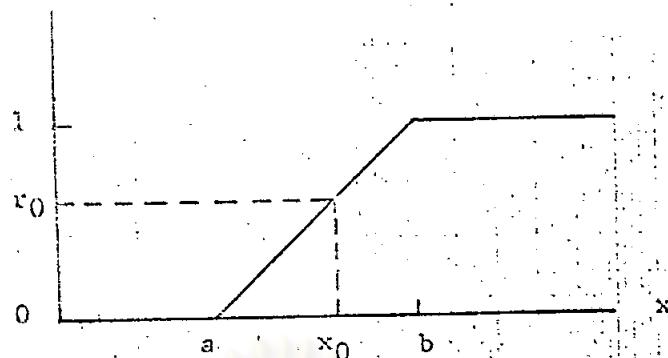


Fig. 2-2

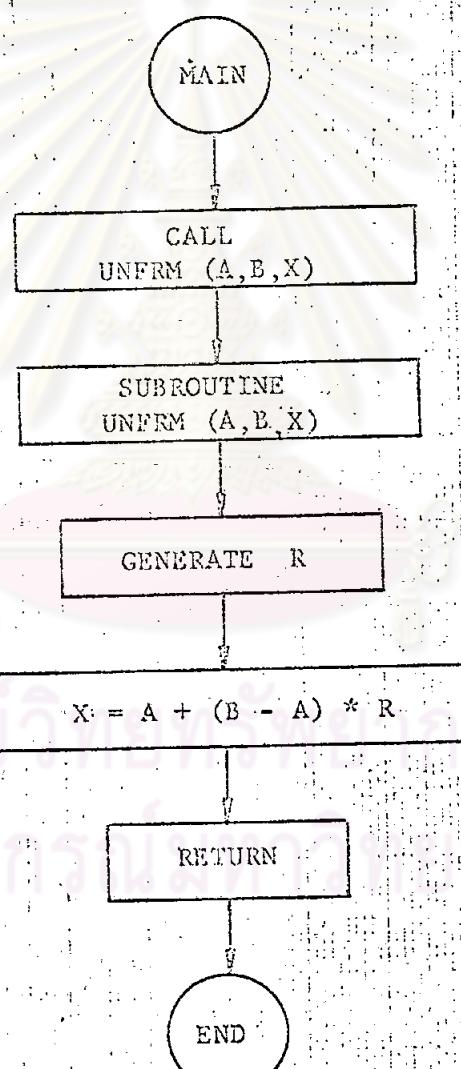


Fig. 2-3 Generation of Uniform Variates, Flow Chart

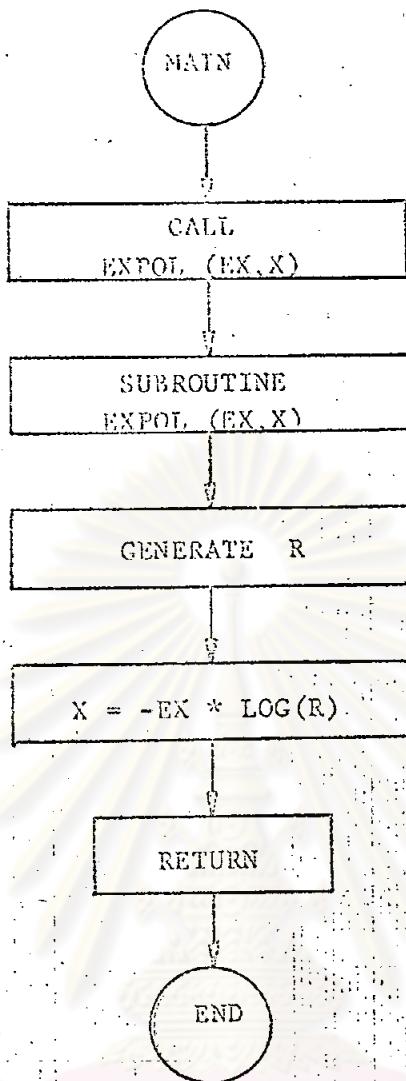


Fig. 2-6 Generation of Exponential Variates,

Fow Chart

1. SUBROUTINE EXPOL (EX,X)
2. R = RND(R)
3. X = -EX * LOG(R)
4. RETUN

Fig. 2-7 Generation of Exponential Variates,

FORTRAN Subroutine

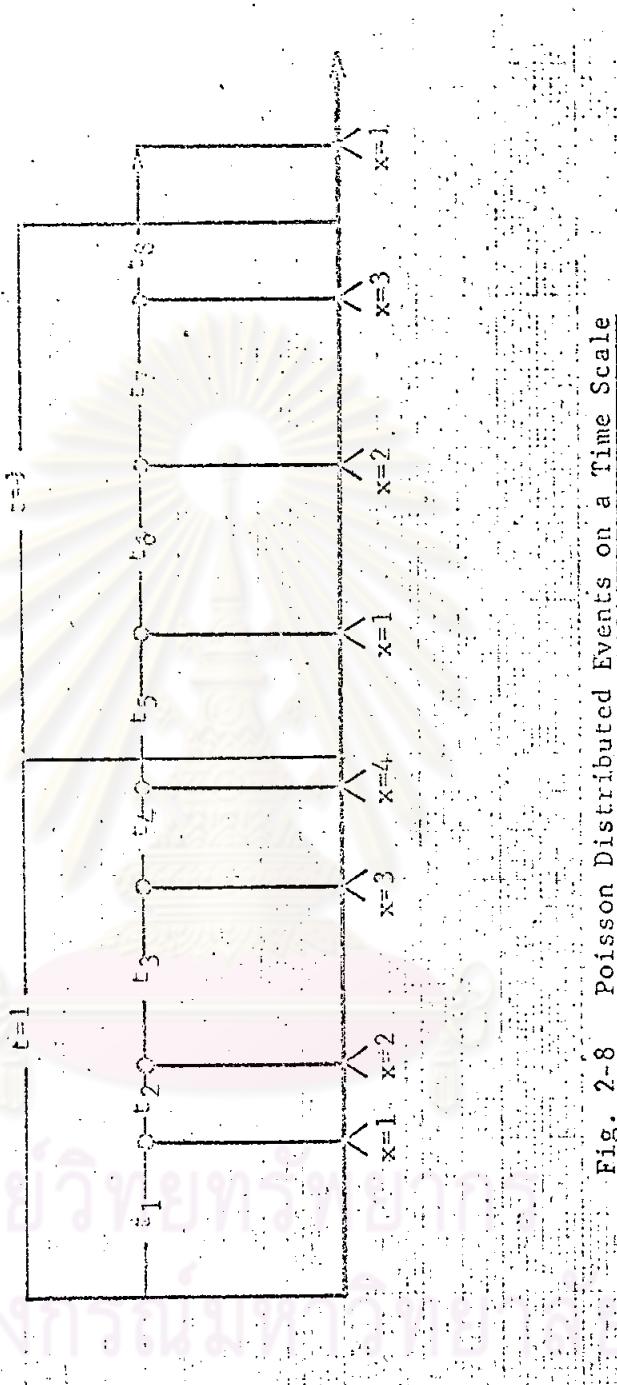


Fig. 2-8 Poisson Distributed Events on a Time Scale

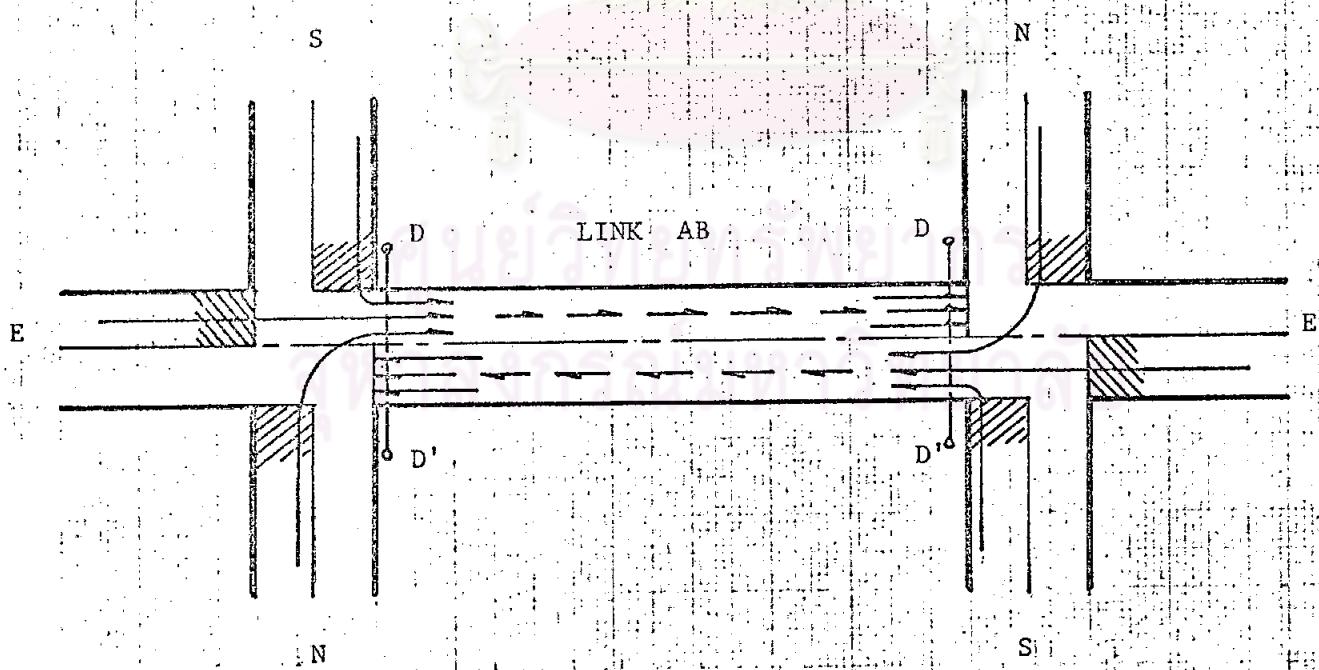
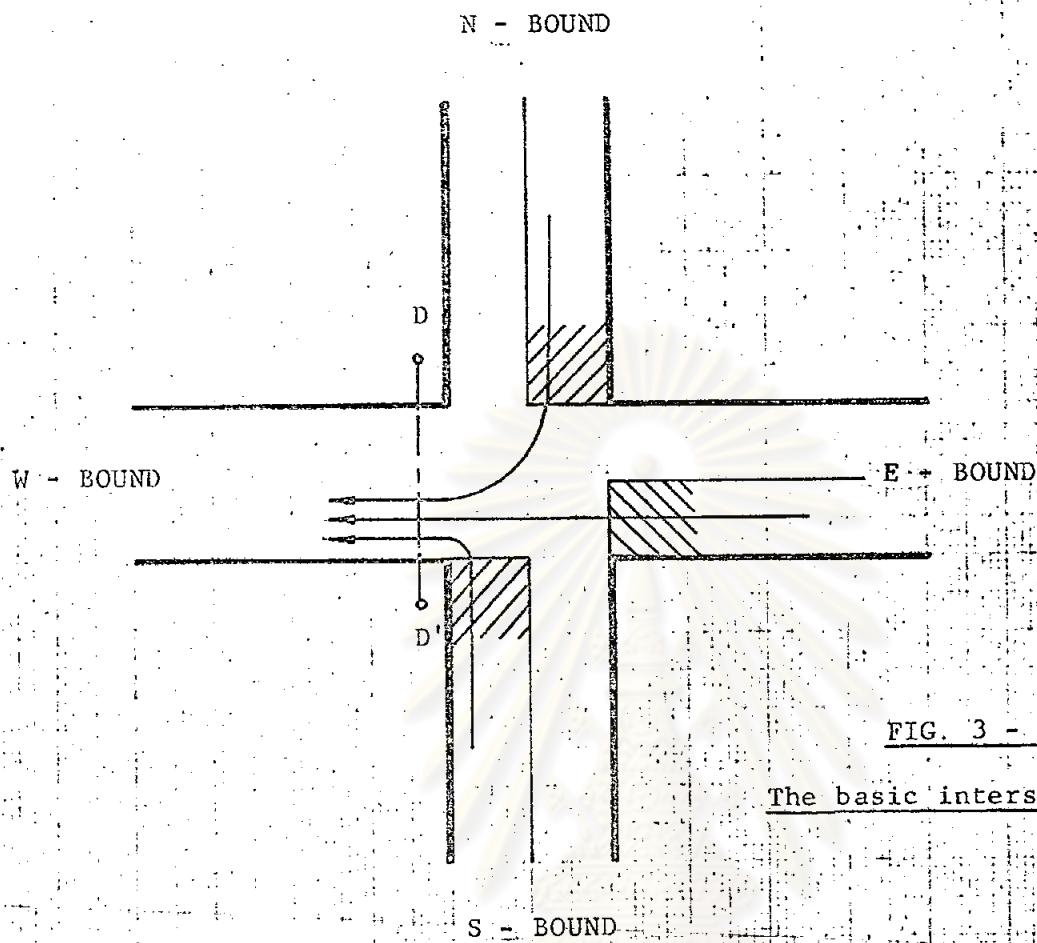


FIG. 3-2 The application model

Total Vehicles in Both Directions of Link 23

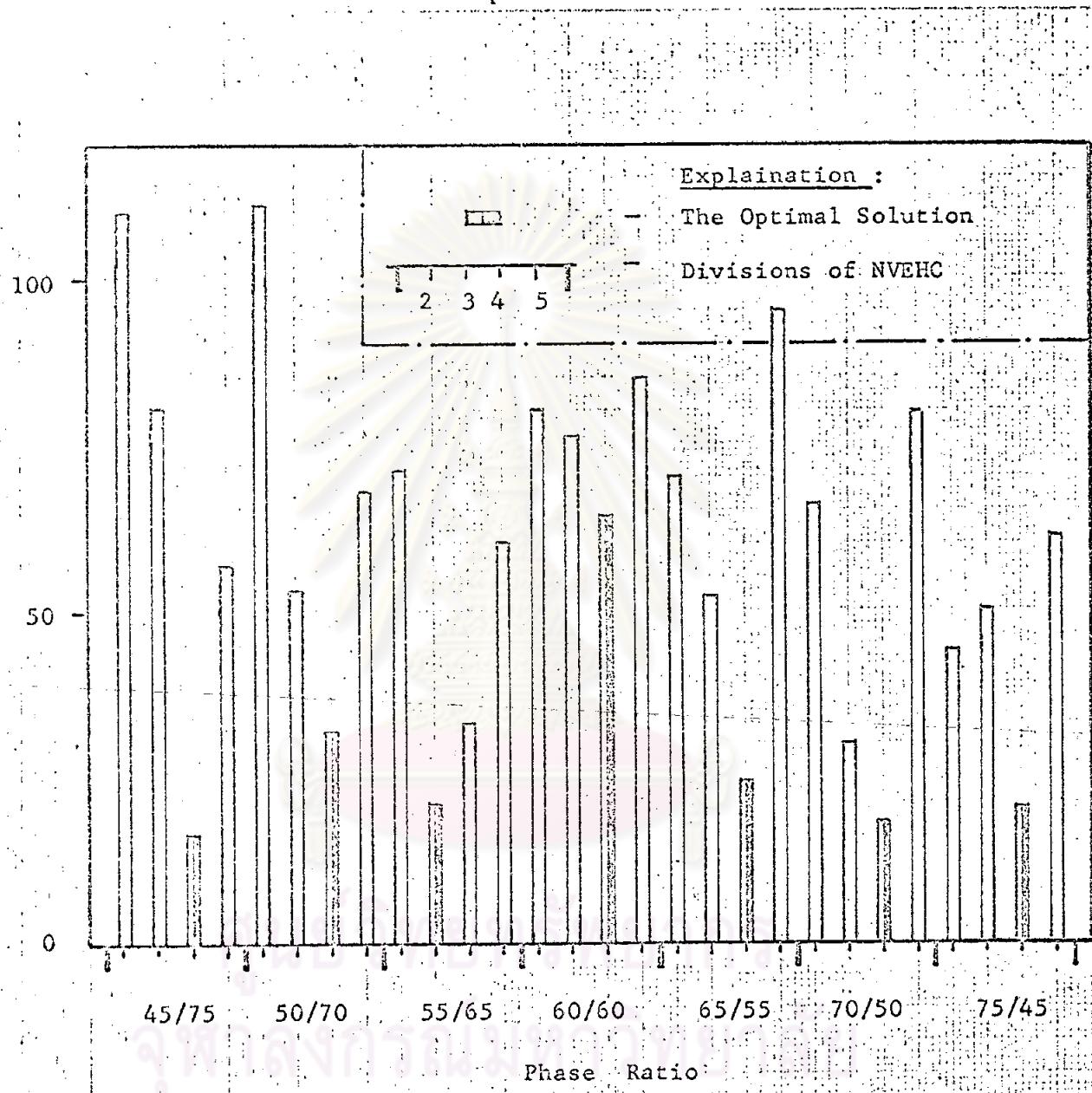


Fig. 4-1 The Histogram Shows the Optimal
Value of NVEHC for Each Phase Ratio.

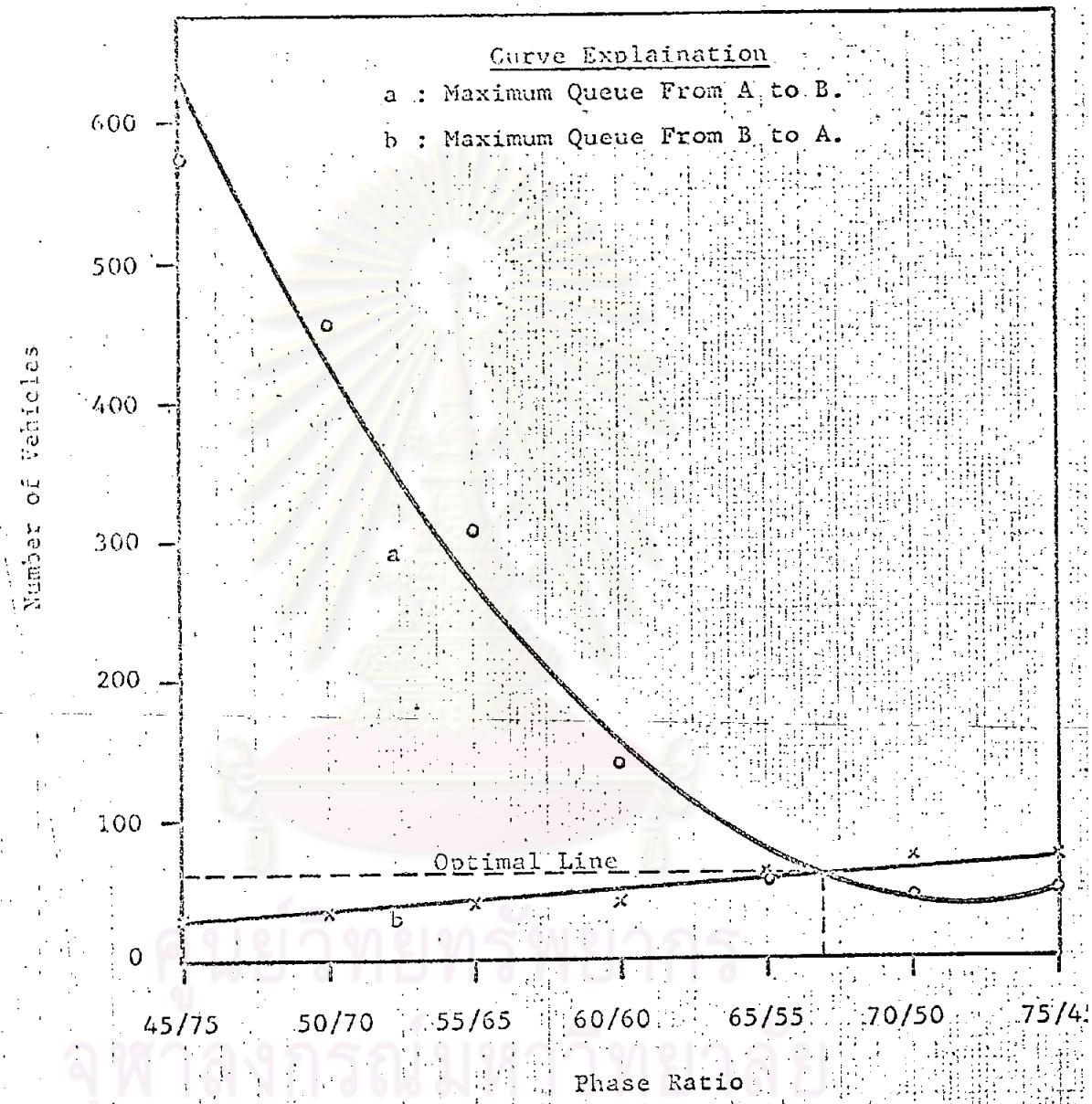
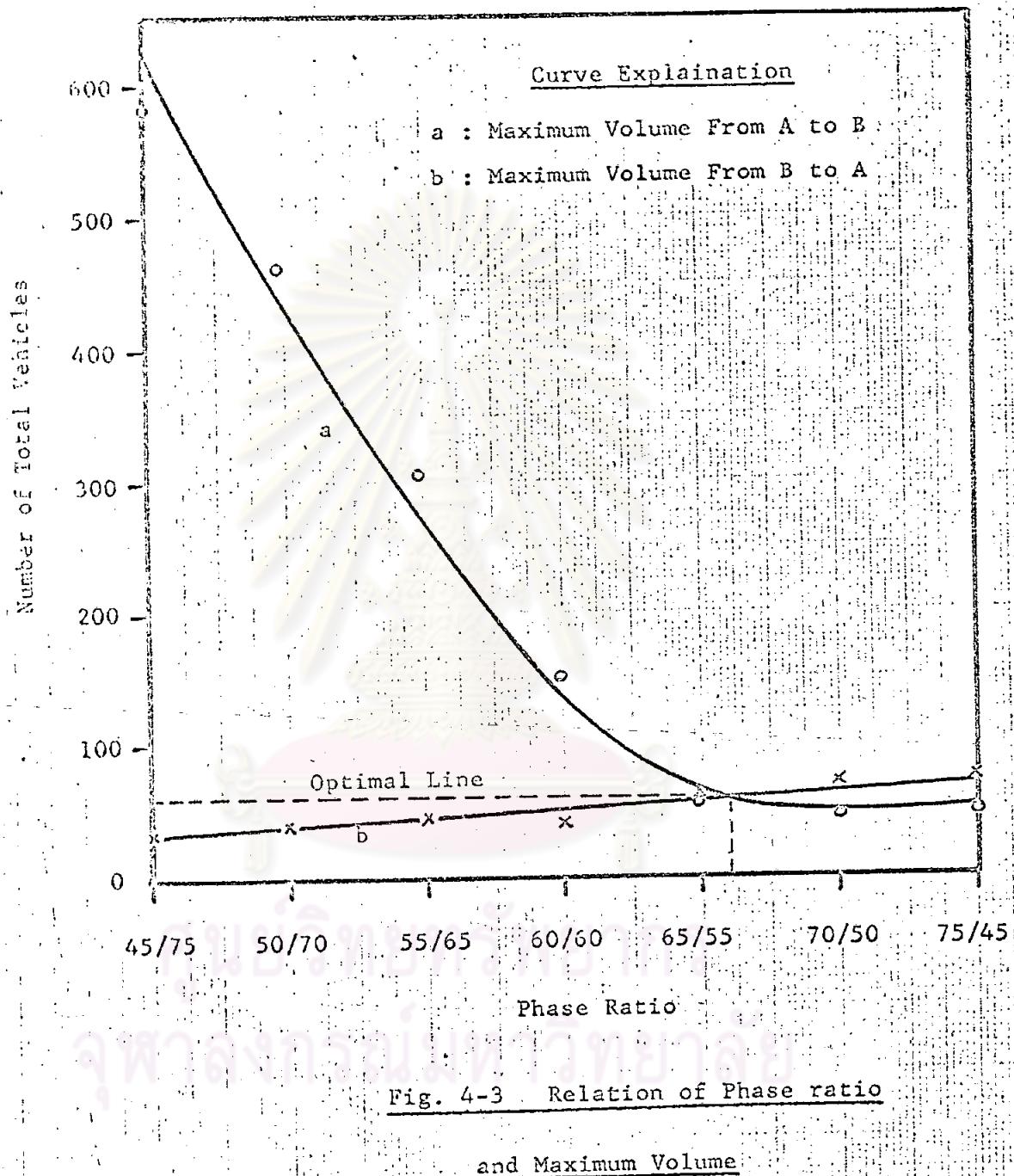
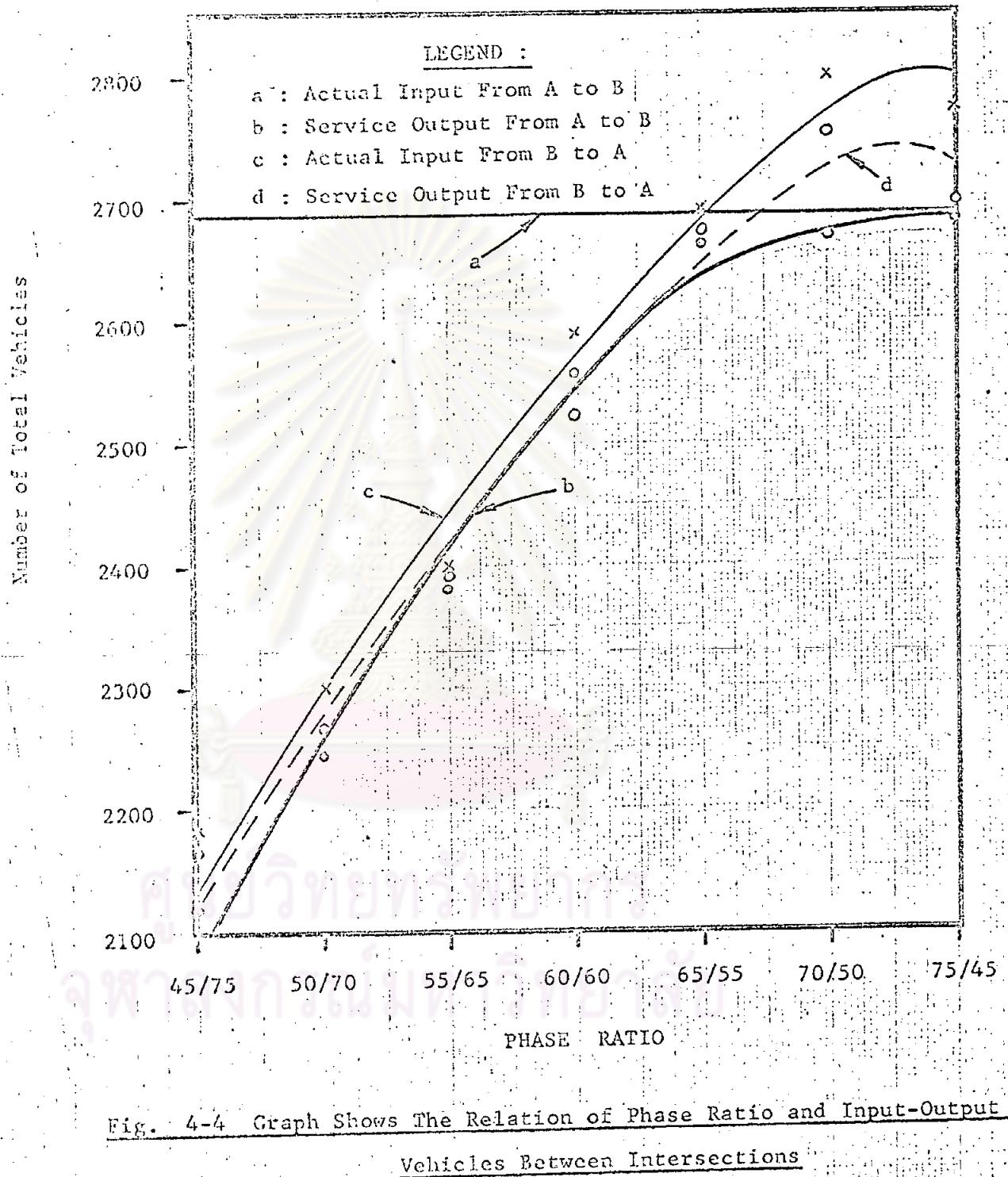


Fig. 4-2 Relation of Phase Ratio and
Maximum Queues





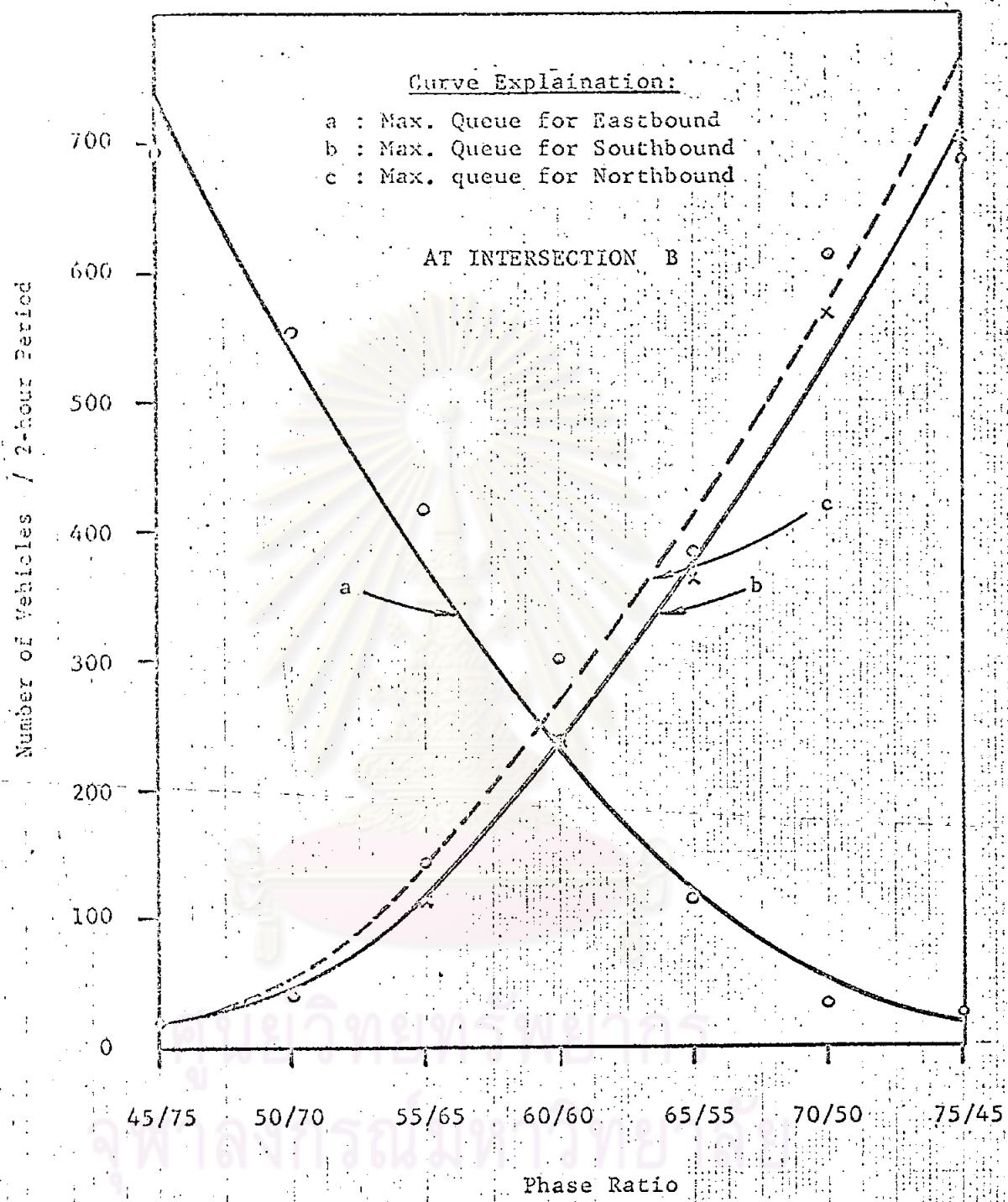


Fig. 4-5 Graph Shows the Relation of Phase Ratio
and Maximum Straightforward Queue for Each Bound at B

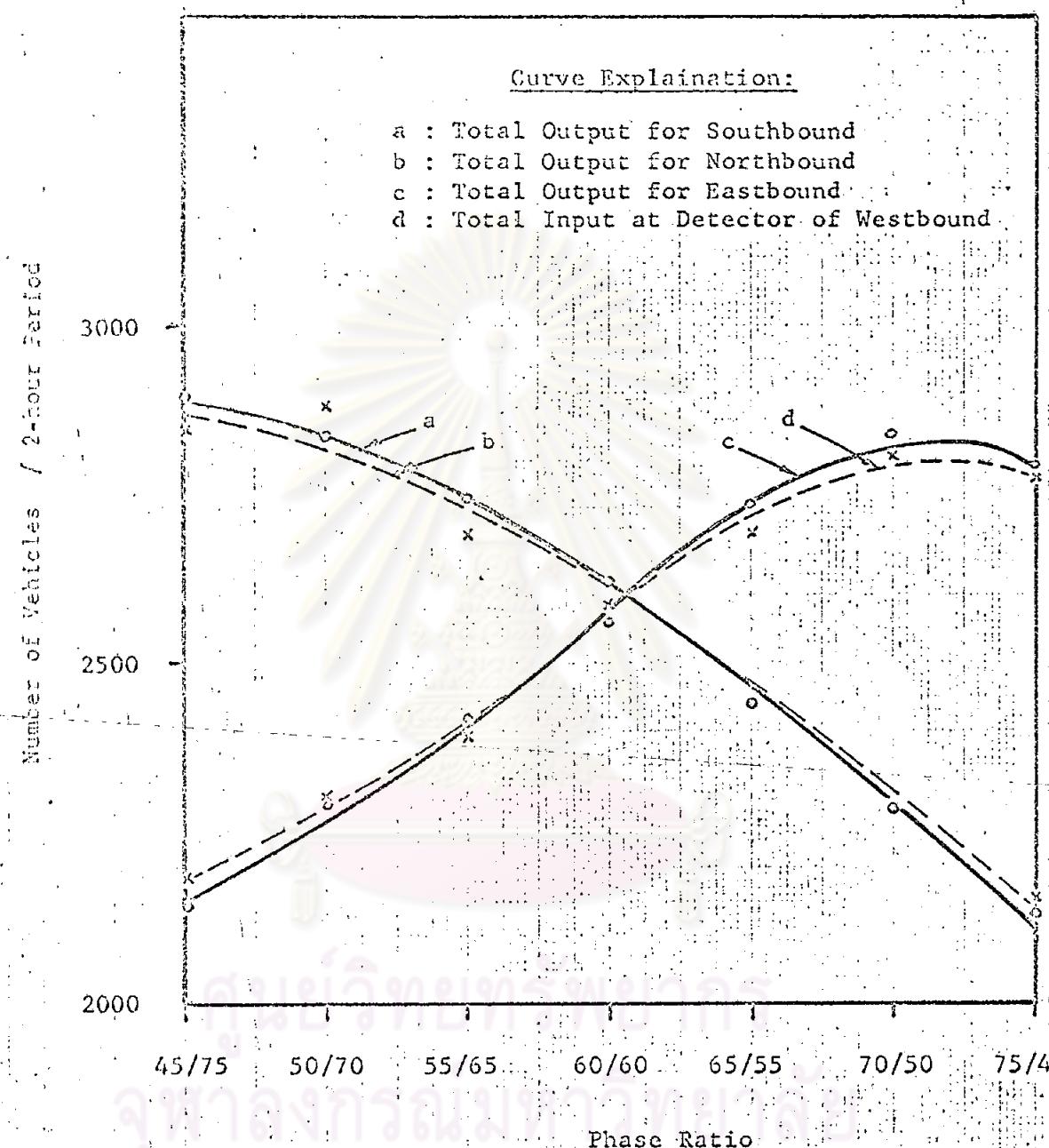


Fig. 4-6 Graph Shows the Relation of Phase Ratio and Total Input-Output Vehicles for Each Bound

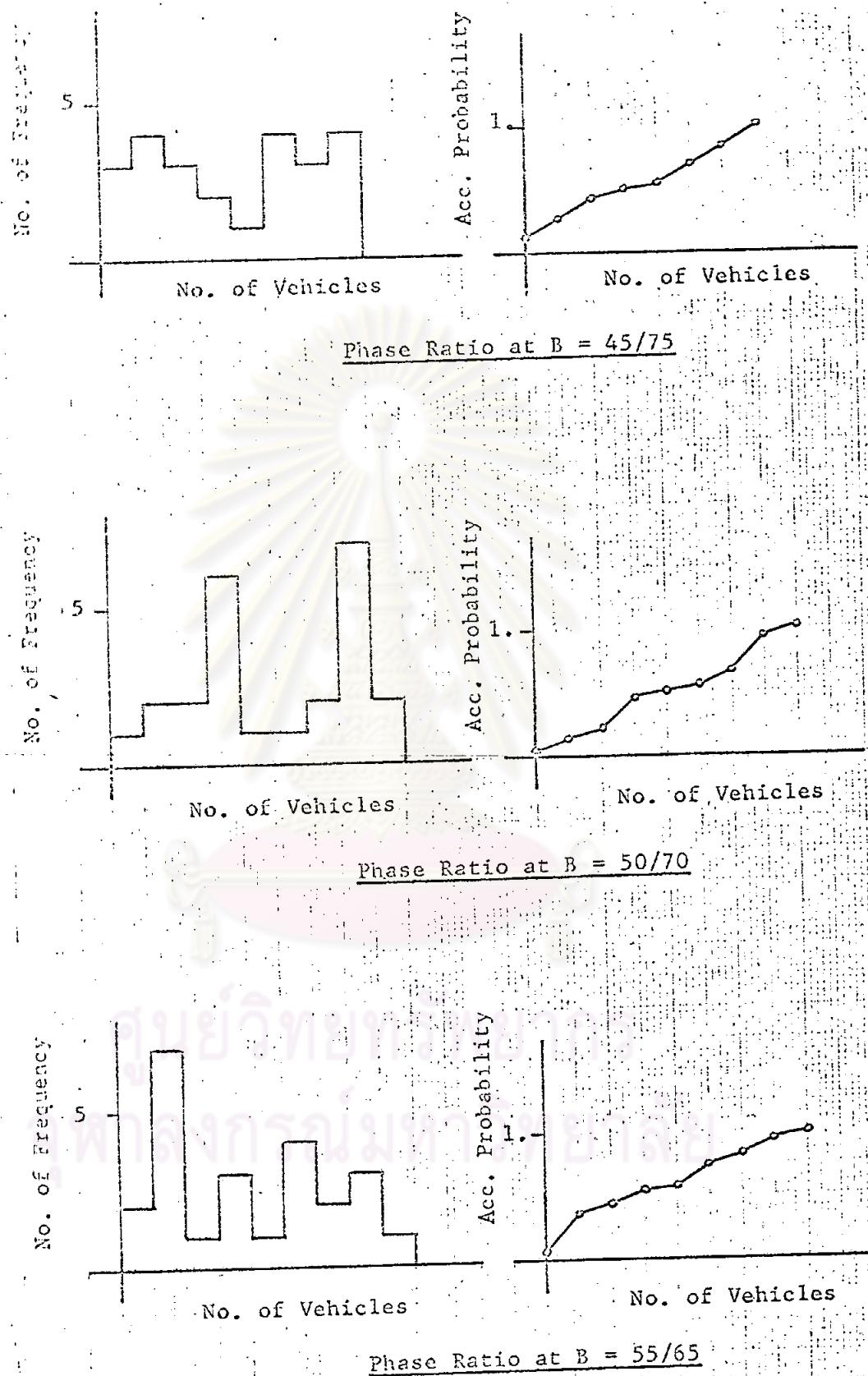


Fig. 4-7a

Flow Patterns and Accumulative Probability with Various Phase Ratios

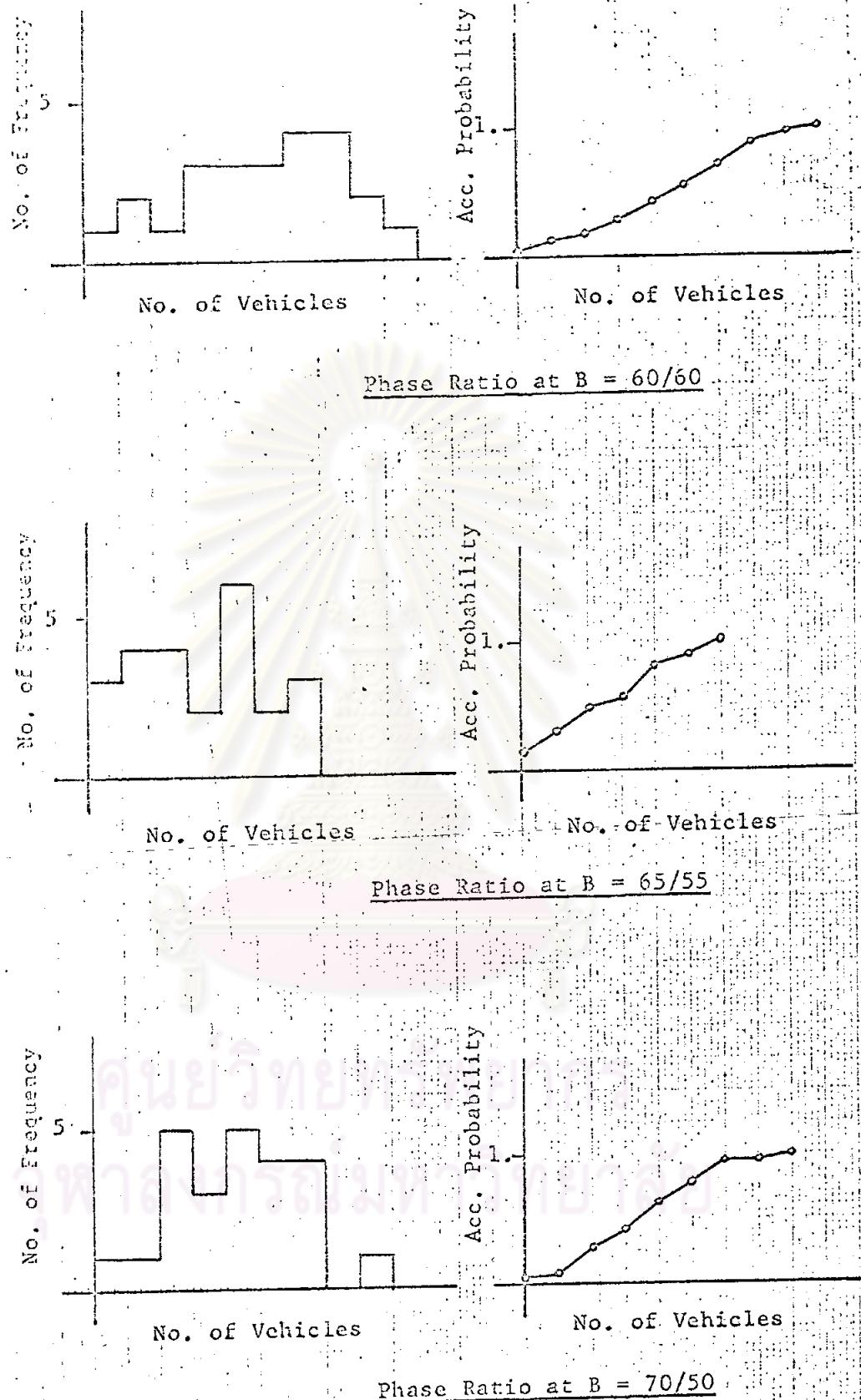


Fig. 4-7b

Flow Patterns and Accumulative Probability with Various
Phase Ratio

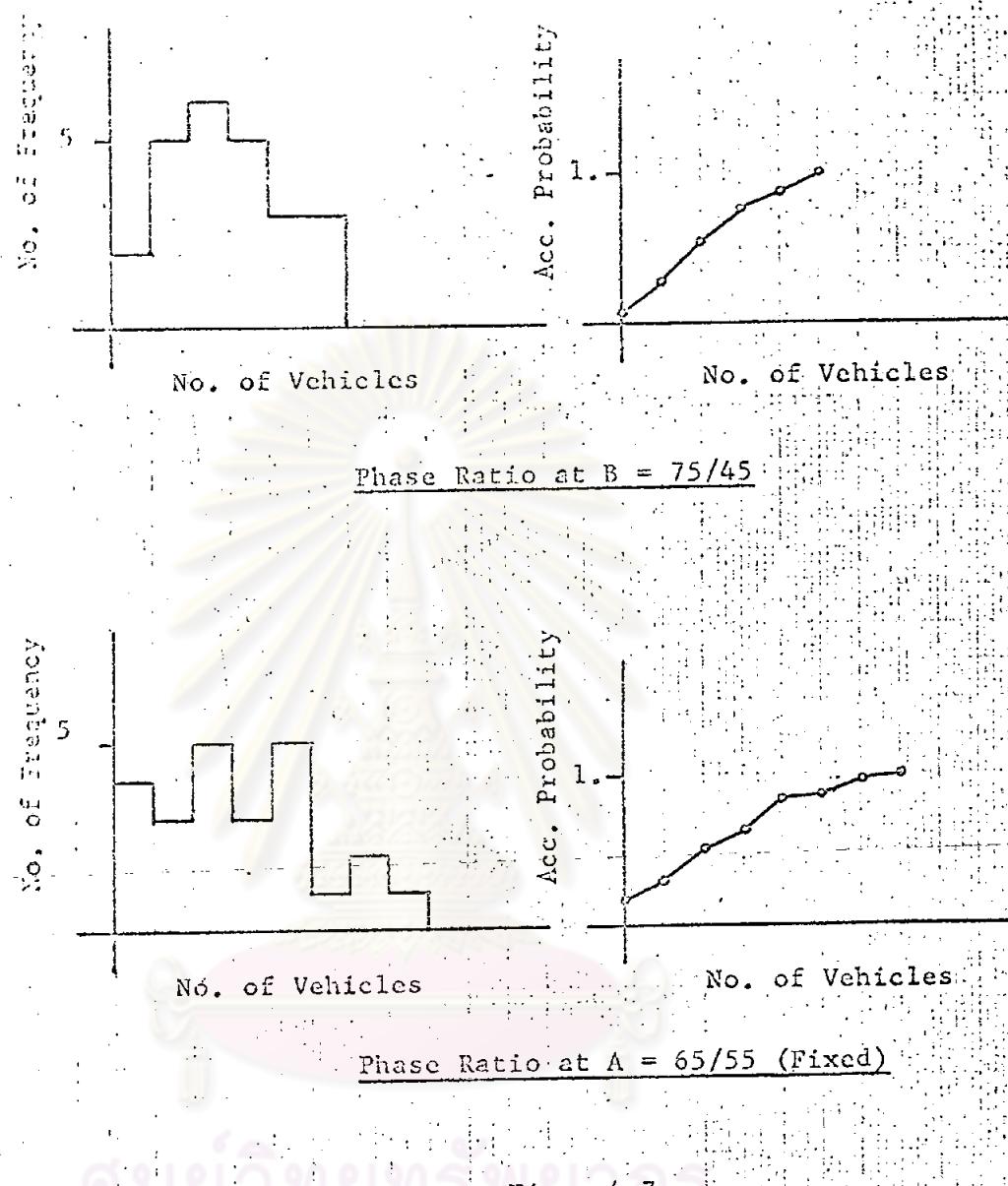
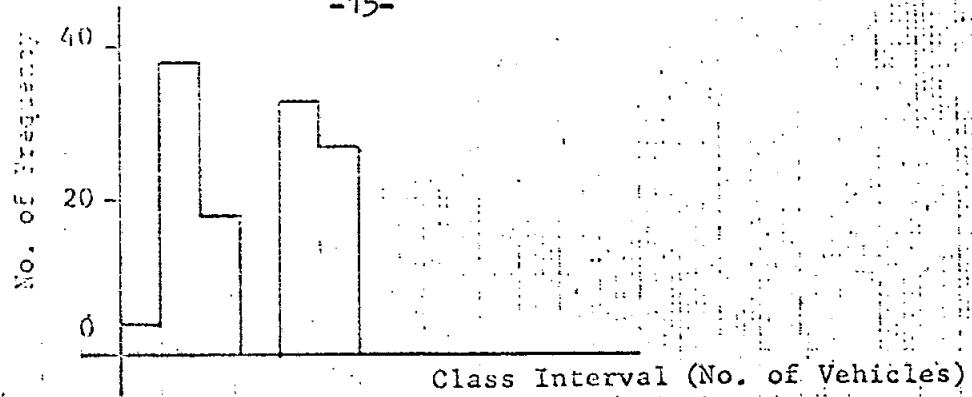


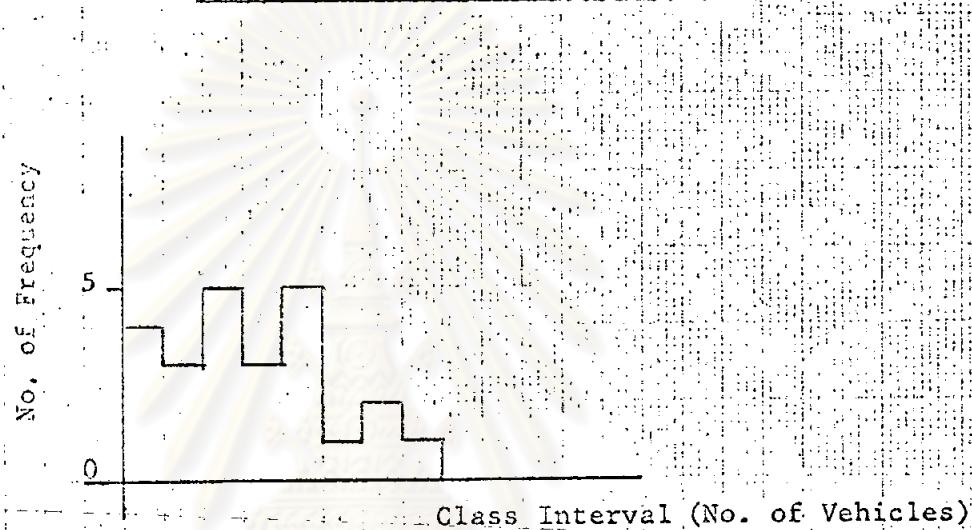
Fig. 4-7c

Flow Patterns and Accumulative Probability with Various

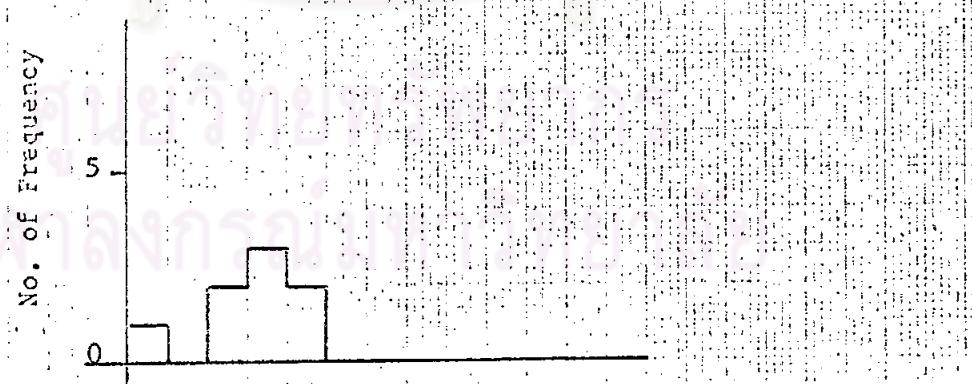
Phase Ratio



Count-interval = 60 sec. (1 min.)



Count-interval = 300 sec. (5 mins.)



Count-interval = 900 sec. (15 mins.)

Fig. 4-8 Flow Patterns at Detector with Various Values of

Count-interval

008671

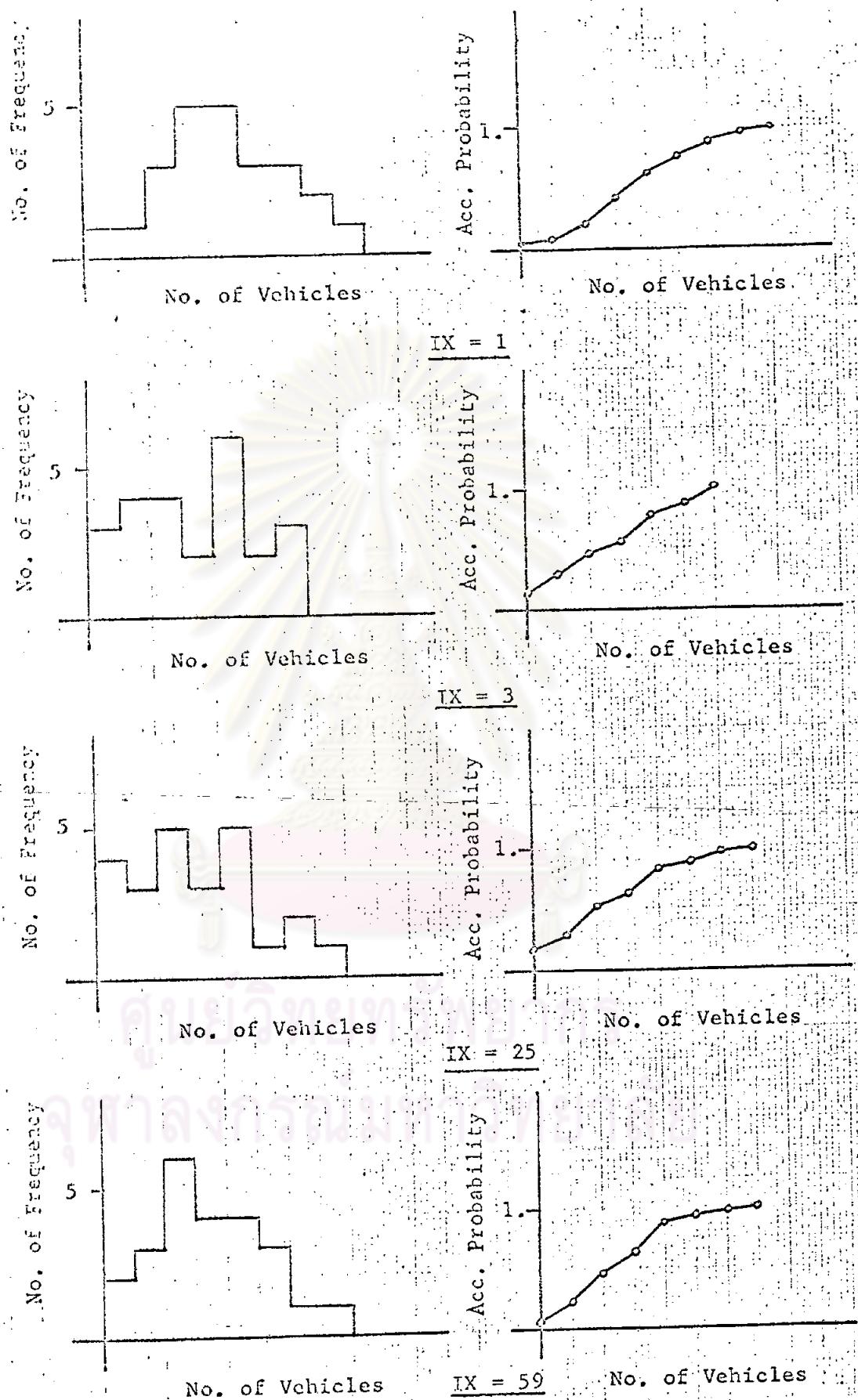


Fig. 4-9 Flow Pattern of Vehicles at Detector with Various Values of IX

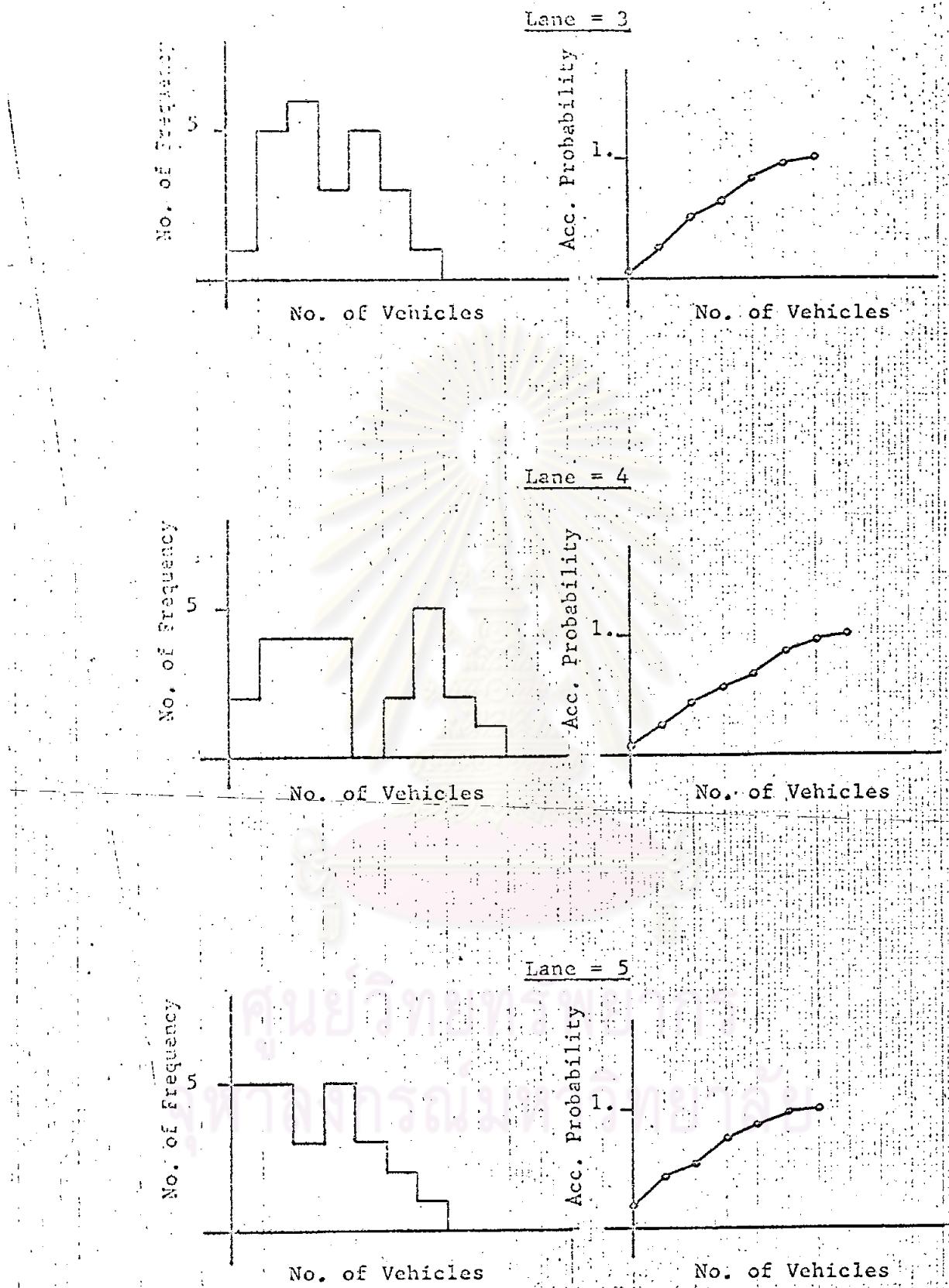


Fig. 4-10 Flow Pattern of Vehicles at Detector with Various Lanes

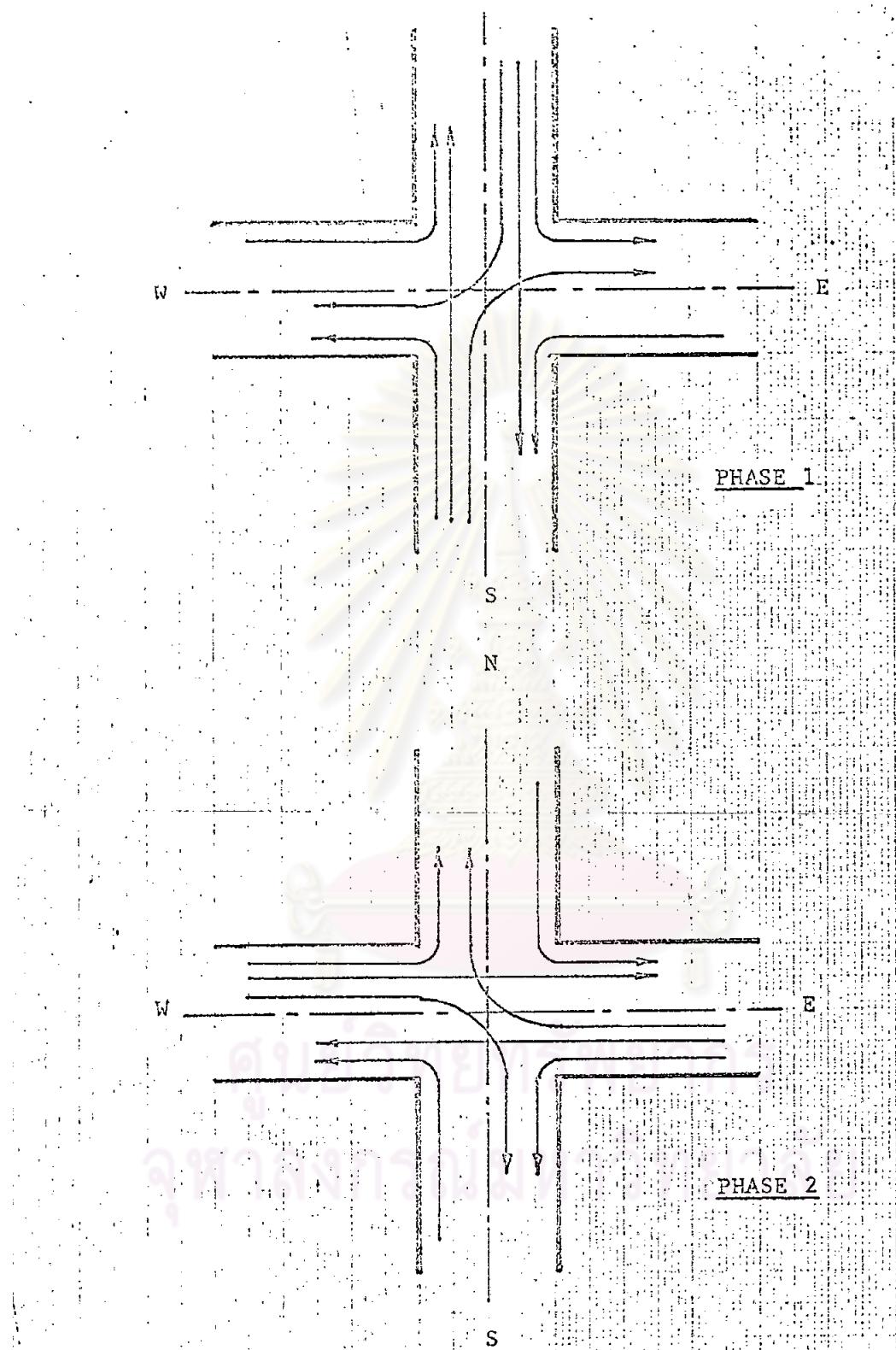


Fig. A-1 Flow Diagram of 2-phase Timing Signal Light

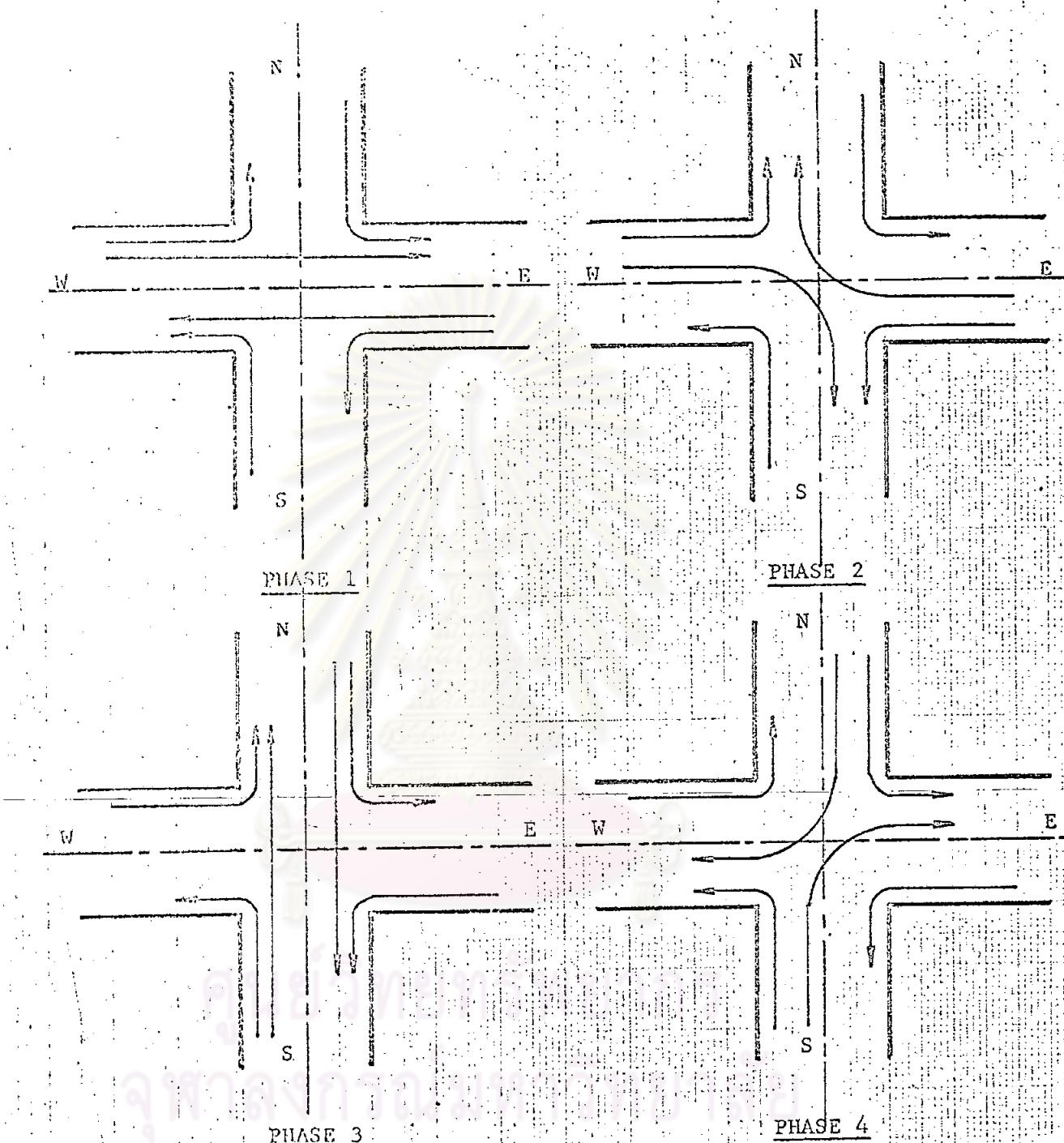


Fig. A-2 4-phase Timing signal

Light Control