- 2. Рей У. Методы управления технологическими процессами: Пер. с англ. М.: Мир, 1983. 368 с.
- 3. Згуровский М.З., Романенко В.Д. Системы фильтрации и управления с разделяющимися разнотемповыми движениями. К.: Наукова думка, 1999. 373 с.

Фомина Е.И., Елисеев В.И. Науч.руководитель Елисеев В.И.

Институт информатики и искусственного интеллекта ДонНТУ

Система диспетчерского управления городским коммунальным транспортом

Современная АСУТП (автоматизированная система управления технологическим процессом) представляет собой многоуровневую человеко-машинную систему управления.

Одной из проблем у человека, ждущего общественный транспорт является незнание когда его автобус приедет или на каком расстоянии от данной остановки автобус (троллейбус, трамвай) находится.

Повышение точности текущего оценки И прогнозирования будущих состояний перевозочного процесса может быть достигнуто за счёт повышения информационного обеспечения качества автоматизированной системы диспетчерского управления пассажирским транспортом в части сбора и обработки навигационных данных, поступаемых от контролируемых транспортных средств.

Научная новизна заключается: 1.В предложенной классификации и формализованном описании подходов к сбору и обработке информации в транспортнотелематических системах - в рамках технологических процессов диспетчерского управления пассажирским

транспортом и информационного обслуживания пассажиров. 2.В предложенном методическом подходе к сравнительной оценке качества информационного обеспечения автоматизированных систем диспетчерского управления пассажирским транспортом.

Рассмотрим три классических случая: отставание от планового расписания (рис. 1,а), опережение планового расписания (рис. 1,б) и движение, соответствующее плановому расписанию (рис. 1,в). Для указанных случаев, на этих рисунках проведено сравнение точности прогнозирования времени прибытия на остановку для релейной и импульсной моделей с эталонными значениями «равномерной модели прогноза».

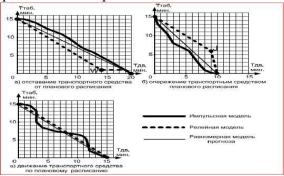


Рисунок 1 - Сравнительная диаграмма расчета времени, отображаемого на остановочном табло в зависимости от времени, прошедшего с начала движения на перегоне

Под «равномерной моделью прогноза» в работе понимается такая модель, при которой ошибка прогнозирования равномерно распределена по всему промежутку времени движения TC до остановочного табло.

Проведенный анализ существующих транспортнотелематических систем, основанных на релейной модели, показал, что при отставании пассажирского транспортного средства от планового расписания (рис. 2,а) подсистема информирования переходит в состояние ожидания, которое характеризуется отсутствием изменений в отображаемой информации (точка W), а при опережении транспортным средством планового расписания (рис. 2,б) информация на остановочном табло отображается скачкообразно — в случае прибытия транспортного средства на остановку с непрогнозируемым системой нагоном (точка J).

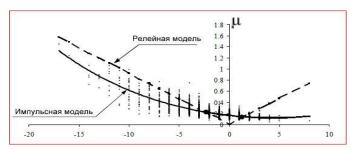


Рисунок 2 - Итоговая сравнительная оценка моделей сбора и обработки информации для различных состояний транспортного средства при движении на маршруте

Установлено, что эффективность импульсной модели имеет определенную тенденцию к снижению при малых отклонениях от расписания по причине чувствительности данной модели к естественным колебаниям скорости движения на маршруте. Также заметно снижение эффективности моделей и при значительных отставаниях от графика в случае возникновения затора, приводящего к полной остановке транспортного средства на маршруте в течение длительного промежутка времени.

Таким образом, обработка результатов экспериментальных исследований по сравнительной оценки качества информационного обеспечения автоматизированных систем диспетчерского управления пассажирским транспортом показала: частота поступления информации о текущем состояний перевозочного процесса в импульсной

модели всегда выше чем в релейной, так как данные от транспортного средства поступают в ней периодически не реже чем 2 раза в минуту, а не только при прохождении контрольных пунктов, что составляет не более 4-7 раз за рейс; применение импульсной модели обеспечивает повышение точности прогнозирования в среднем на 33% при отставание и на 65% при опережение транспортным средством расписания по сравнению с релейной моделью.

Литература.

- 1. Анхимюк В.Л., Олейко О.Ф., Михеев Н.Н. «Теория автоматического управления». М.: Дизайн ПРО, 2002.
- 2. Бесекерский В.А., Попов Е.П. «Теория систем автоматического управления. 4-е изд., перераб. и доп. СПб.: Профессия, 2003..