

Simulation dynamischer HOV-Lanes auf Autobahnen mit PTV VISSIM

Vortragender: Florian Grimmer, gevas humberg & partner
Ingenieurgesellschaft für Verkehrsplanung und
Verkehrstechnik mbH

Für die dynamische Steuerung einer HOV-Lane auf einem hoch belasteten, ca. 13 km langen und durch starken Pendlerverkehr geprägten Abschnitt auf der Autoroute A3 in Luxemburg wurden zunächst das Betriebskonzept mit den Einsatzrandbedingungen zusammengestellt, ein Steuerungsalgorithmus entwickelt und in Python programmiert. Mit der mikroskopischen Simulation in PTV VISSIM wurden zum einen der Steuerungsalgorithmus optimiert und zum anderen die verkehrlichen Wirkungen der HOV-Lane anhand der Verkehrsbelastung eines typischen Tages ermittelt und visualisiert. Das Projekt wird mit anderem Schwerpunkt auch auf der Heureka 2024 präsentiert.