



ČESKÉ VYSOKÉ UČENÍ TECHNICKÉ V PRAZE

FAKULTA DOPRAVNÍ

Návrh dynamického způsobu řízení na křižovatce
Kunratická spojka - Vídeňská

Diplomová práce – Příloha č. 5

2015 Přemysl Mucha

\$VISION

* File: b:\škola\magistr\diplomka\vissim\vissim dynamika\pevny_plan.inpx
 * Comment:
 * Date: 25.11.2015 12:45
 * PTV Vissii 6.00 [22]
 *
 * Table: Delay Results
 *
 * SIMRUN: Simulation run
 * TIMEINT: Time interval
 * DELAYMEASUREMENT: Delay measurement
 * STOPDELAY(ALL): Stopped delay (average) (All) [s]
 * STOPS(ALL): Stops (All)
 * VEHDELAY(ALL): Vehicle delay (average) (All) [s]
 * VEHS(ALL): Vehicles (All)
 * PERSDELAY(ALL): Person delay (average) (All) [s]
 * PERS(ALL): Persons (All)
 *

\$DELAYME	TIMEINT	DELAYMEASUREMENT	STOPDELA	STOPS(ALL)	VEHDELAY(VEHS(ALL)	PERSDELAY	PERS(ALL)	
AVG	Average		3	23,83	0,69	29,85	36	29,85	36
AVG	Average		4	33,74	1,59	43,04	3	43,04	3
AVG	Average		5	24,35	0,73	30,47	2	30,47	2
AVG	Average		6	13,13	0,85	23,15	17	23,15	17
AVG	Average		7	28	0,84	38,23	34	38,23	34
AVG	Average		8	15,78	0,61	24,49	27	24,49	27
AVG	Average		9	49,94	1,47	65,16	26	65,16	26
AVG	Average		10	16,27	0,59	23,47	30	23,47	30
AVG	Average		11	15,49	0,57	22,7	4	22,7	4
AVG	Average		12	30,68	0,97	40,14	22	40,14	22
AVG	Average		13	15,27	0,78	22,68	21	22,68	21
AVG	Average		14	34,22	1,52	42,72	2	42,72	2