



ČESKÉ VYSOKÉ UČENÍ TECHNICKÉ V PRAZE

FAKULTA DOPRAVNÍ

Návrh dynamického způsobu řízení na křižovatce
Kunratická spojka - Vídeňská

Diplomová práce – Příloha č. 6

2015 Přemysl Mucha

\$VISION

* File: b:\škola\magistr\diplomka\vissim\vissim dynamika\dynamika2.inpx

* Comment:

* Date: 24.11.2015 22:27

* PTV Vissim 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	12,18	0,59	17,44	35
AVG	Average		4	16,86	1,26	24,03	3
AVG	Average		5	13,17	0,69	18,58	2
AVG	Average		6	29,08	1,93	45,95	17
AVG	Average		7	16,36	0,85	27,72	33
AVG	Average		8	8,35	0,62	18,29	26
AVG	Average		9	30,84	0,93	39,43	27
AVG	Average		10	9,67	0,54	15,87	30
AVG	Average		11	9,62	0,53	15,38	4
AVG	Average		12	32,36	0,93	40,61	22
AVG	Average		13	24,77	0,84	32	21
AVG	Average		14	35,86	1,25	44,38	2