

314

**IMPLEMENTAÇÃO DE MECANISMOS DE SUPORTE A MÚLTIPLOS MODELOS DE MOTORISTA EM UM SIMULADOR MICROSCÓPICO DE TRÁFEGO.** *Bruno Castro da Silva, John Kliff Jochens, Ana Lucia Cetertich Bazzan (orient.)* (Departamento de Informática Teórica, Instituto de Informática, UFRGS).

O SISCOT é um sistema de simulação e otimização de tráfego baseado em modelos microscópicos, e tem como objetivo prover uma visão multidisciplinar na busca de boas soluções para problemas de trânsito. A movimentação física dos veículos em uma rede viária pode ser descrita, a princípio, através de um modelo de simulação baseado na teoria de Autômatos Celulares: o modelo de Nagel-Schreckenberg. Este modelo, entretanto, utiliza várias simplificações quanto às reações esperadas de um motorista. Embora sua utilização constitua uma alternativa razoável, também é de nosso interesse que o simulador seja capaz de utilizar modelos mais complexos e precisos de motorista. A partir destes modelos, seria possível analisar, por exemplo, a emergência de comportamentos e tendências em uma determinada malha viária. A fim de suportar facilmente a extensão dos modelos de motorista, o SISCOT vêm sendo implementado de forma que a gerência da movimentação física constitua uma camada completamente independente dos demais níveis de simulação. Os resultados parciais alcançados até agora sugerem que a existência de mecanismos que permitam a utilização de modelos arbitrários de motorista, sem que isso implique necessidade de alteração estrutural do simulador, constitui um elemento de grande valia para as simulações de tráfego feitas no sistema SISCOT. A utilização deste mecanismo de suporte a múltiplos modelos de motorista poderá servir como base para o desenvolvimento de várias linhas de pesquisas, não só no que diz respeito a simulação e otimização de tráfego, mas também como ferramenta para validação de modelos de agentes. (PIBIC/CNPq-UFRGS).