



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 109612490 A

(43)申请公布日 2019.04.12

(21)申请号 201910031603.0

(22)申请日 2019.01.14

(71)申请人 闽江学院

地址 350108 福建省福州市闽侯县溪源宫路200号

(72)发明人 张祖昌 邵振华 曾霞霞

(74)专利代理机构 厦门原创专利事务所(普通合伙) 35101

代理人 徐东峰

(51) Int. Cl.

G01C 21/34(2006.01)

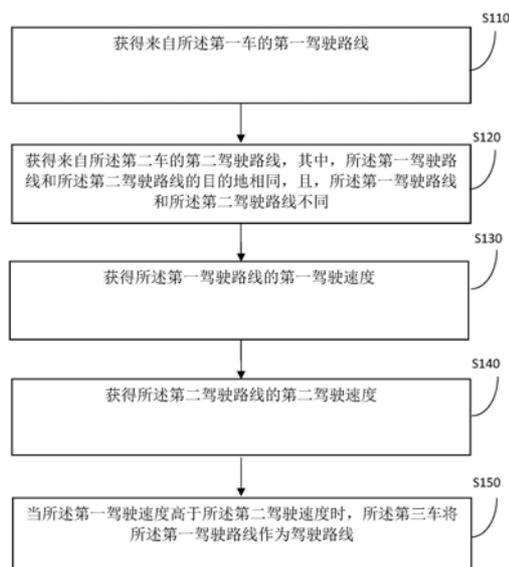
权利要求书2页 说明书10页 附图2页

(54)发明名称

一种基于行驶速度判断行驶路线的方法和装置

(57)摘要

本发明提供了一种基于行驶速度判断行驶路线的方法和装置,通过获得来自所述第一车的第一驾驶路线;获得来自所述第二车的第二驾驶路线,其中,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线的目的地相同,且,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线不同;获得所述第一驾驶路线的第一驾驶速度;获得所述第二驾驶路线的第二驾驶速度;当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时,所述第三车将所述第一驾驶路线作为驾驶路线。解决了现有技术中出租车路线规划以司机个人选择为主,存在路线选择不理想影响出行速度的技术问题。达到了根据参考同目的地车辆的优选驾驶路线进行路线规划,保证线路规划的可靠、顺畅,为车辆提供高效服务,提高出行效率的技术效果。



1. 一种基于行驶速度判断行驶路线的方法,应用于第三车,所述第三车分别与第一车、第二车通信连接,其特征在于,所述方法包括:

获得来自所述第一车的第一驾驶路线;

获得来自所述第二车的第二驾驶路线,其中,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线的目的地相同,且,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线不同;

获得所述第一驾驶路线的第一驾驶速度;

获得所述第二驾驶路线的第二驾驶速度;

当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时,所述第三车将所述第一驾驶路线作为驾驶路线。

2. 如权利要求1所述的方法,其特征在于,所述方法包括:

获得所述第三车的第一位置;

根据所述第一位置和所述第一驾驶路线获得第三驾驶路线,所述第三驾驶路线为所述第一位置到所述第一驾驶路线的驾驶路线。

3. 如权利要求2所述的方法,其特征在于,所述方法包括:

获得所述第一位置与所述第一驾驶路线的第一距离;

获得所述第一位置与所述第二驾驶路线的第二距离;

根据所述第一距离和所述第二距离获得第一距离差;

当所述第一距离差满足第一预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

4. 如权利要求2所述的方法,其特征在于,所述方法包括:

获得所述第一车的第二位置;

获得所述第二车的第三位置;

根据所述第二位置和所述第一位置获得第一距离差;

根据所述第三位置和所述第一位置获得第二距离差;

根据所述第一距离差和所述第二距离差获得第三距离差;

当所述第三距离差满足第二预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

5. 如权利要求1所述的方法,其特征在于,所述方法包括:

获得所述第一驾驶路线的第一红灯数;

获得所述第二驾驶路线的第二红灯数;

根据第一红灯数和所述第二红灯数获得第一红灯数差;

当所述第一红灯数差满足第三预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

6. 如权利要求1所述的方法,其特征在于,所述方法包括:

获得所述第一驾驶路线的第一高速里程数;

获得所述第二驾驶路线的第二高速里程数;

根据所述第一高速里程数和所述第二高速里程数获得第一高速里程数差;

当所述第一高速里程数差满足第四预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

7. 一种基于行驶速度判断行驶路线的装置,应用于第三车,所述第三车分别与第一车、第二车通信连接,其特征在于,所述装置包括:

第一获得单元,所述第一获得单元用于获得来自所述第一车的第一驾驶路线;

第二获得单元,所述第二获得单元用于获得来自所述第二车的第二驾驶路线,其中,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线的目的地相同,且,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线不同;

第三获得单元,所述第三获得单元用于获得所述第一驾驶路线的第一驾驶速度;

第四获得单元,所述第四获得单元用于获得所述第二驾驶路线的第二驾驶速度;

第一执行单元,所述第一执行单元用于当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时,所述第三车将所述第一驾驶路线作为驾驶路线。

8. 一种基于行驶速度判断行驶路线的装置,应用于第三车,所述第三车分别与第一车、第二车通信连接,包括存储器、处理器及存储在存储器上并可在处理器上运行的计算机程序,其特征在于,所述处理器执行所述程序时实现以下步骤:

获得来自所述第一车的第一驾驶路线;

获得来自所述第二车的第二驾驶路线,其中,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线的目的地相同,且,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线不同;

获得所述第一驾驶路线的第一驾驶速度;

获得所述第二驾驶路线的第二驾驶速度;

当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时,所述第三车将所述第一驾驶路线作为驾驶路线。

一种基于行驶速度判断行驶路线的方法和装置

技术领域

[0001] 本发明涉及计算机技术领域,尤其涉及一种基于行驶速度判断行驶路线的方法和装置。

背景技术

[0002] 随着计算机和定位技术的飞速发展,全球定位系统得到了广泛的重视和应用,通过位置定位技术与车辆管理相结合,应用前景也十分广阔。将先进的信息技术、数据通讯传输技术、电子控制技术、计算机处理技术等应用于交通运输行业从而形成的一种信息化、智能化、社会化的新型车联网系统,客运出租车是城市公共交通的组成部分,是城市文明的重要“窗口”。随着经济社会发展和消费观念的变化,市民乘坐出租车出行已成为普遍行为。但与此同时,随着城市规模急剧扩张和出租车营运规模增加,利用科技手段,提高和改善出租车管理水平、实行高效管理措施、优化服务管理效能,已经成为出租车行业管理部门施政的重要内容,利用车联网系统为出租车运营进行有效的服务和管理也是趋势。

[0003] 但本发明申请人在实现本申请实施例中发现现有技术至少存在如下技术问题:

[0004] 现有技术中出租车路线规划以司机个人选择为主,存在路线选择不理想影响出行速度的技术问题。

发明内容

[0005] 本发明实施例提供了一种基于行驶速度判断行驶路线的方法和装置,解决了现有技术中出租车路线规划以司机个人选择为主,存在路线选择不理想影响出行速度的技术问题。

[0006] 鉴于上述问题,提出了本申请实施例以便提供一种基于行驶速度判断行驶路线的方法和装置。

[0007] 第一方面,本发明提供了一种基于行驶速度判断行驶路线的方法,应用于第三车,所述第三车分别与第一车、第二车通信连接,所述方法包括:获得来自所述第一车的第一驾驶路线;获得来自所述第二车的第二驾驶路线,其中,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线的目的地相同,且,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线不同;获得所述第一驾驶路线的第一驾驶速度;获得所述第二驾驶路线的第二驾驶速度;当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时,所述第三车将所述第一驾驶路线作为驾驶路线。

[0008] 优选的,所述方法包括:获得所述第三车的第一位置;根据所述第一位置和所述第一驾驶路线获得第三驾驶路线,所述第三驾驶路线为所述第一位置到所述第一驾驶路线的驾驶路线。

[0009] 优选的,所述方法包括:获得所述第一位置与所述第一驾驶路线的第一距离;获得所述第一位置与所述第二驾驶路线的第二距离;根据所述第一距离和所述第二距离获得第一距离差;当所述第一距离差满足第一预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0010] 优选的,所述方法包括:获得所述第一车的第二位置;获得所述第二车的第三位置;根据所述第二位置和所述第一位置获得第一距离差;根据所述第三位置和所述第一位置获得第二距离差;根据所述第一距离差和所述第二距离差获得第三距离差;当所述第三距离差满足第二预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0011] 优选的,所述方法包括:获得所述第一驾驶路线的第一红灯数;获得所述第二驾驶路线的第二红灯数;根据第一红灯数和所述第二红灯数获得第一红灯数差;当所述第一红灯数差满足第三预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0012] 优选的,所述方法包括:获得所述第一驾驶路线的第一高速里程数;获得所述第二驾驶路线的第二高速里程数;根据所述第一高速里程数和所述第二高速里程数获得第一高速里程数差;当所述第一高速里程数差满足第四预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0013] 第二方面,本发明提供了一种基于行驶速度判断行驶路线的装置,应用于第三车,所述第三车分别与第一车、第二车通信连接,所述装置包括:

[0014] 第一获得单元,所述第一获得单元用于获得来自所述第一车的第一驾驶路线;

[0015] 第二获得单元,所述第二获得单元用于获得来自所述第二车的第二驾驶路线,其中,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线的目的地相同,且,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线不同;

[0016] 第三获得单元,所述第三获得单元用于获得所述第一驾驶路线的第一驾驶速度;

[0017] 第四获得单元,所述第四获得单元用于获得所述第二驾驶路线的第二驾驶速度;

[0018] 第一执行单元,所述第一执行单元用于当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时,所述第三车将所述第一驾驶路线作为驾驶路线。

[0019] 优选的,所述装置还包括:

[0020] 第五获得单元,所述第五获得单元用于获得所述第三车的第一位置;

[0021] 第六获得单元,所述第六获得单元用于根据所述第一位置和所述第一驾驶路线获得第三驾驶路线,所述第三驾驶路线为所述第一位置到所述第一驾驶路线的驾驶路线。

[0022] 优选的,所述装置还包括:

[0023] 第七获得单元,所述第七获得单元用于获得所述第一位置与所述第一驾驶路线的第一距离;

[0024] 第八获得单元,所述第八获得单元用于获得所述第一位置与所述第二驾驶路线的第二距离;

[0025] 第九获得单元,所述第九获得单元用于根据所述第一距离和所述第二距离获得第一距离差;

[0026] 第二执行单元,所述第二执行单元用于当所述第一距离差满足第一预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0027] 优选的,所述装置还包括:

[0028] 第十获得单元,所述第十获得单元用于获得所述第一车的第二位置;

[0029] 第十一获得单元,所述第十一获得单元用于获得所述第二车的第三位置;

[0030] 第十二获得单元,所述第十二获得单元用于根据所述第二位置和所述第一位置获得第一距离差;

[0031] 第十三获得单元,所述第十三获得单元用于根据所述第三位置和所述第一位置获得第二距离差;

[0032] 第十四获得单元,所述第十四获得单元用于根据所述第一距离差和所述第二距离差获得第三距离差;

[0033] 第三执行单元,所述第三执行单元用于当所述第三距离差满足第二预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0034] 优选的,所述装置还包括:

[0035] 第十五获得单元,所述第十五获得单元用于获得所述第一驾驶路线的第一红灯数;

[0036] 第十六获得单元,所述第十六获得单元用于获得所述第二驾驶路线的第二红灯数;

[0037] 第十七获得单元,所述第十七获得单元用于根据第一红灯数和所述第二红灯数获得第一红灯数差;

[0038] 第四执行单元,所述第四执行单元用于当所述第一红灯数差满足第三预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0039] 优选的,所述装置还包括:

[0040] 第十八获得单元,所述第十八获得单元用于获得所述第一驾驶路线的第一高速里程数;

[0041] 第十九获得单元,所述第十九获得单元用于获得所述第二驾驶路线的第二高速里程数;

[0042] 第二十获得单元,所述第二十获得单元用于根据所述第一高速里程数和所述第二高速里程数获得第一高速里程数差;

[0043] 第五执行单元,所述第五执行单元用于当所述第一高速里程数差满足第四预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0044] 第三方面,本发明提供了一种基于行驶速度判断行驶路线的装置,应用于第三车,所述第三车分别与第一车、第二车通信连接,包括存储器、处理器及存储在存储器上并可在处理器上运行的计算机程序,所述处理器执行所述程序时实现以下步骤:获得来自所述第一车的第一驾驶路线;获得来自所述第二车的第二驾驶路线,其中,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线的目的地相同,且,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线不同;获得所述第一驾驶路线的第一驾驶速度;获得所述第二驾驶路线的第二驾驶速度;当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时,所述第三车将所述第一驾驶路线作为驾驶路线。

[0045] 本申请实施例中的上述一个或多个技术方案,至少具有如下一种或多种技术效果:

[0046] 本发明实施例提供的一种基于行驶速度判断行驶路线的方法和装置,应用于第三车,所述第三车分别与第一车、第二车通信连接,通过获得来自所述第一车的第一驾驶路线;获得来自所述第二车的第二驾驶路线,其中,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线的目的地相同,且,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线不同;获得所述第一驾驶路线的第一驾驶速度;获得所述第二驾驶路线的第二驾驶速度;当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时,所述第三车将所述第一驾驶路线作为驾驶路线。解决了现有技术中出租车路

线规划以司机个人选择为主,存在路线选择不理想影响出行速度的技术问题。达到了根据参考同目的地车辆的优选驾驶路线进行路线规划,保证线路规划的可靠、顺畅,为车辆提供高效服务,提高出行效率的技术效果。

[0047] 上述说明仅是本发明技术方案的概述,为了能够更清楚了解本发明的技术手段,而可依照说明书的内容予以实施,并且为了让本发明的上述和其它目的、特征和优点能够更明显易懂,以下特举本发明的具体实施方式。

附图说明

[0048] 图1为本发明实施例中一种基于行驶速度判断行驶路线的方法的流程示意图;

[0049] 图2为本发明实施例中一种基于行驶速度判断行驶路线的装置的结构示意图;

[0050] 图3为本发明实施例中另一种基于行驶速度判断行驶路线的装置的结构示意图。

[0051] 附图标记说明:第一获得单元11,第二获得单元12,第三获得单元13,第四获得单元14,第一执行单元15,总线300,接收器301,处理器302,发送器303,存储器304,总线接口306。

具体实施方式

[0052] 本发明实施例提供了一种基于行驶速度判断行驶路线的方法和装置,用于解决现有技术中出租车路线规划以司机个人选择为主,存在路线选择不理想影响出行速度的技术问题。

[0053] 本发明提供的技术方案总体思路如下:

[0054] 获得来自所述第一车的第一驾驶路线;获得来自所述第二车的第二驾驶路线,其中,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线的目的地相同,且,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线不同;获得所述第一驾驶路线的第一驾驶速度;获得所述第二驾驶路线的第二驾驶速度;当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时,所述第三车将所述第一驾驶路线作为驾驶路线。达到了根据参考同目的地车辆的优选驾驶路线进行路线规划,保证线路规划的可靠、顺畅,为车辆提供高效服务,提高出行效率的技术效果。

[0055] 下面通过附图以及具体实施例对本发明技术方案做详细的说明,应当理解本申请实施例以及实施例中的具体特征是对本申请技术方案的详细的说明,而不是对本申请技术方案的限定,在不冲突的情况下,本申请实施例以及实施例中的技术特征可以相互组合。

[0056] 本文中术语“和/或”,仅仅是一种描述关联对象的关联关系,表示可以存在三种关系,例如,A和/或B,可以表示:单独存在A,同时存在A和B,单独存在B这三种情况。另外,本文中字符“/”,一般表示前后关联对象是一种“或”的关系。

[0057] 实施例一

[0058] 图1为本发明实施例中一种基于行驶速度判断行驶路线的方法的流程示意图。如图1所示,本发明实施例提供了一种基于行驶速度判断行驶路线的方法,应用于第三车,所述第三车分别与第一车、第二车通信连接,所述方法包括:

[0059] 步骤110:获得来自所述第一车的第一驾驶路线。

[0060] 具体而言,本发明实施例应用于第三车上,从车辆上安装实施行驶路线规划的系统,所述第三车与第一车、第二车即其他相关车辆之间通讯连接,举例而言,所述第一车、所

述第二车、所述第三车同属于同一个出租车车队中。通过与所述第一车通讯连接,从而获得所述第一车的驾驶路线信息,称之为第一驾驶路线。

[0061] 步骤120:获得来自所述第二车的第二驾驶路线,其中,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线的目的地相同,且所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线不同。

[0062] 具体而言,通过与其他车辆的通讯连接,同样可以获得其他车辆的驾驶路线,从中获得与所述第一车目的地相同,但选择行驶的路线与所述第一驾驶路线不同的第二车,同时获得所述第二车的第二驾驶路线,应理解本发明实施例中所述第一车、所述第二车和所述第三车为泛指,为系统管理的车辆中符合要求的车辆,数量也不做限定。

[0063] 步骤130:获得所述第一驾驶路线的第一驾驶速度。

[0064] 具体而言,根据所述第一驾驶路线上行驶的所述第一车的驾驶速度获取,得出所述第一驾驶路线的对应驾驶速度,称之为第一驾驶速度,通过所述第一驾驶速度的快慢能够衡量所述第一驾驶路线是否畅通。

[0065] 步骤140:获得所述第二驾驶路线的第二驾驶速度。

[0066] 具体而言,同样的获得相同目的地同系统内的其他车辆的驾驶速度,从而判断对应驾驶路线是否畅通。通过获得所述第二车的驾驶速度,从而得出所述第二车对应的所述第二驾驶路线的第二驾驶速度。

[0067] 步骤150:当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时,所述第三车将所述第一驾驶路线作为驾驶路线。

[0068] 具体而言,当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时,将所述第一驾驶速度对应的所述第一驾驶路线选择为规划路线作为所述第三车的驾驶路线,即根据获得的各驾驶路线的驾驶速度从中选择速度最快的驾驶路线,将该驾驶路线作为所述第三车的规划线路,实现根据参考同目的地车辆的优选驾驶路线进行路线规划,保证线路规划的可靠、顺畅,为车辆提供高效服务,提高出行效率。解决了现有技术中出租车路线规划以司机个人选择为主,存在路线选择不理想影响出行速度的技术问题。

[0069] 进一步的,所述方法包括:获得所述第三车的第一位置;根据所述第一位置和所述第一驾驶路线获得第三驾驶路线,所述第三驾驶路线为所述第一位置到所述第一驾驶路线的驾驶路线。

[0070] 具体而言,在确定了所述驾驶路线后,获得所述第三车即当前需要进行规划路线的车辆的位置,根据获得的所述第三车的当前位置为出发点,规划出由当前位置至规划路线即所述第一驾驶路线的驾驶路线为第三驾驶路线,所述第三车通过所述第三驾驶路线顺利到达所述第一驾驶路线,达到根据自身当前位置利用在先车辆的路线分析规划出快速有效的驾驶路线,保证了车辆的行驶效率,为车辆提供有效的路线规划服务。

[0071] 进一步的,所述方法包括:获得所述第一位置与所述第一驾驶路线的第一距离;获得所述第一位置与所述第二驾驶路线的第二距离;根据所述第一距离和所述第二距离获得第一距离差;当所述第一距离差满足第一预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0072] 具体而言,通过获得的所述第三车的当前位置称之为第一位置,与所述同系统内行驶目的地相同的其他车辆的驾驶路线之间的距离,确定距离所述第一位置最近的驾驶路线,即根据获得的系统中各车辆的驾驶路线与当前车辆位置的距离,从中选择该车辆距离

最近的驾驶路线,作为该车辆即所述第三车的驾驶路线,由于选择的驾驶路线为在前车辆行驶的路线保证了路线的准确性,同时结合了所述第三车的具体情况,由于所述第三车距离选择的驾驶路线最近从而节约了驾驶时间,能够更快进入规划路径中,与在先的车辆保持一致性,举例而言,有多人一起出游,分别搭乘了不同的出租车,出发时间有先有后,出发地也可能相同可能不同,根据不同的司机会存在选择的行驶路线不同,还可能对路线不熟悉的司机走错路的情况,因而对于各车辆走不同的路线到达的时间会有不同,甚至会相差时间较大,为了尽可能使一起出游的人们结伴,可以通过系统获得前面出发的出租车行驶的路线,后出发的出租车可以根据与他们行驶的路线的距离,找到距离当前位置最近的一条路线,能够快速进入前面出租车的行驶路线,从而与前车辆保持路径一致,促使一起去同目的地的车辆形成统一化,提供更有效的乘车服务。达到了根据在先行驶的相同目的地同系统车辆的驾驶路线作为参考,结合在后车辆的具体情况,选择快速进入车队的路线为规划路线,保证了车辆的出行效率,同时能够保证车队的统一性,促使车队有序完成任务,同时为乘客提供更贴心乘车服务的技术效果。解决了现有技术中出租车路线规划以司机个人选择为主,存在路线选择不理想不能为乘客提供有效服务的技术问题。

[0073] 进一步的,所述方法包括:获得所述第一车的第二位置;获得所述第二车的第三位置;根据所述第二位置和所述第一位置获得第一距离差;根据所述第三位置和所述第一位置获得第二距离差;根据所述第一距离差和所述第二距离差获得第三距离差;当所述第三距离差满足第二预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0074] 具体而言,通过系统获得所述第三车的当前位置与所述第一车、所述第二车的距离,通过系统获得所述第一车的第一位置和所述第二车的第二位置,所述第一车与所述第三车之间的距离为第一距离差,所述第二车与所述第三车之间的距离为第二距离差,根据获得的所述第一距离差和所述第二距离差,从而得出所述第三车与所述第一车、所述第二车的第三距离差,即所述第一距离差与所述第二距离差的差值,称之为第三距离差,所述第三距离差用来衡量所述第一车与所述第二车之间的距离大小,当所述第三距离差达到一定预定条件时,所述预定条件可以为提前在系统内设定的阈值,当所述第三距离差满足该预定条件时,距离差要足够大,则说明所述第一车与所述第二车距离较远,其中所述第二车距离所述第三车较近,则选择与所述第三车距离较近的所述第二车的路线为当前所述第三车的路线,这样由于所述第二车与所述第三车的距离较近,加之选择相同驾驶线路进行行驶,能够使所述第二车与所述第三车相遇从而形成小车队可以使到达目的地的时间比较接近,举例而言,当有十几个朋友一起乘出租车出游,需要分多辆车分别前往目的地,由于根据路况、车流等情况打上出租车的时间有先后,可以通过本发明实施例的系统与其他出租车进行连接,获得前面出发车辆的距离,判断前面车辆距离本车辆的距离,若前面有两辆车距离本车辆的距离差距不大,则说明前面的两辆车距离比较接近,则选择那辆车的路线效果差不多,若当两辆车距离本车辆距离差距较大,则选择其中距离本车辆较近的车辆的驾驶路线作为本车辆的规划驾驶路线,其中距离差要求根据具体情况进行设定,如4公里等,则选择较近的车辆的驾驶路线进行行驶,有可能与就本车辆较近的的车辆组为小车队一起行驶,距离较近的的车辆组队前进,路途可以互相联系,既能使大家到达的时间比较接近而避免等候,同时能避免有些司机对路线不熟悉而走偏而浪费时间,达到为乘客提供更为可靠服务的技术效果。进一步解决了现有技术中出租车路线规划以司机个人选择为主,存在

路线选择不理想不能为乘客提供有效服务的技术问题。

[0075] 进一步的,所述方法包括:获得所述第一驾驶路线的第一红灯数;获得所述第二驾驶路线的第二红灯数;根据第一红灯数和所述第二红灯数获得第一红灯数差;当所述第一红灯数差满足第三预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0076] 具体而言,在进行驾驶路线选择时,还可以通过前面车辆的具体路况情况进行参考选择,通过系统获得所述第一驾驶路线遇见的红灯数量为第一红灯数,同时获得所述第二驾驶路线中遇见的第二红灯数,根据所述第一红灯数与所述第二红灯数得出两者之间的差值为第一红灯数差,当两者红灯数相差的数据满足预定条件时,则选择红灯数少的路线作为所述第三车的路线,从而能够保证车辆的出行效率,举例而言,设定红灯差预定条件为5,则当所述第二红灯数与所述第一红灯数相差为5个或以上时,则满足预定条件,红灯数少则能够保证出行的效率,保证行驶速度,因而所述第二驾驶路线的路况优于所述第一驾驶路线,选择所述第二驾驶路线为优选路线,将其选作为所述第三车的规划驾驶路线,通过路况选择相应的驾驶路线能够减少等待红灯的时间,从而保证所述第三车的出行效率,为车辆出行提供有效服务。从而进一步解决了现有技术中出租车路线规划以司机个人选择为主,存在路线选择不理想影响出行速度的技术问题。

[0077] 进一步的,所述方法包括:获得所述第一驾驶路线的第一高速里程数;获得所述第二驾驶路线的第二高速里程数;根据所述第一高速里程数和所述第二高速里程数获得第一高速里程数差;当所述第一高速里程数差满足第四预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0078] 具体而言,对于需要在高速公路上行驶的车辆来说,还可以通过获取在先车辆的高速里程数来进行参考帮助在后车辆选择其规划路线,具体为通过系统对在线车辆当前的高速里程数量进行获取,分别获得所述第一驾驶路线的第一高速里程数、所述第二驾驶路线的第二高速里程数,再根据获得的各车辆的高速里程数,计算出各高速里程数的差值,当出现各车辆间高速里程数据差距较大的时候,则将高速里程数最多的对应驾驶路线作为第三车的规划路线,由于该驾驶路线明显要优于其他驾驶线路,其高速里程数较多则对应其行驶速度较快,能够提高行驶速度,提高工作效率,因而选择高速里程数较多的驾驶路线,举例而言,预先设定高速里程数差要满足的预定条件为5km,则当所述第一高速里程数和所述第二高速里程数之间的差满足预定条件5km时,确定选择高速里程数较多的驾驶路线,对于数量接近的高速里程即不满足预定条件的则不需参考高速里程数。通过对前面驾驶车辆的行驶状态为后面的车辆提供路线参考,为后面驾驶的车辆提供优选的规划路线,以保证车辆的出行效率,同时保持先后车辆的位置监控,实现车队的有效管理。进一步解决了现有技术中出租车路线规划以司机个人选择为主,存在路线选择不理想影响出行速度的技术问题。

[0079] 实施例二

[0080] 基于与前述实施例中一种基于行驶速度判断行驶路线的方法同样的发明构思,本发明还提供一种基于行驶速度判断行驶路线的装置,应用于第三车,所述第三车分别与第一车、第二车通信连接,如图2所示,所述装置包括:

[0081] 第一获得单元11,所述第一获得单元11用于获得来自所述第一车的第一驾驶路线;

[0082] 第二获得单元12,所述第二获得单元12用于获得来自所述第二车的第二驾驶路线,其中,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线的目的地相同,且,所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线不同;

[0083] 第三获得单元13,所述第三获得单元13用于获得所述第一驾驶路线的第一驾驶速度;

[0084] 第四获得单元14,所述第四获得单元14用于获得所述第二驾驶路线的第二驾驶速度;

[0085] 第一执行单元15,所述第一执行单元15用于当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时,所述第三车将所述第一驾驶路线作为驾驶路线。

[0086] 进一步的,所述装置还包括:

[0087] 第五获得单元,所述第五获得单元用于获得所述第三车的第一位置;

[0088] 第六获得单元,所述第六获得单元用于根据所述第一位置和所述第一驾驶路线获得第三驾驶路线,所述第三驾驶路线为所述第一位置到所述第一驾驶路线的驾驶路线。

[0089] 进一步的,所述装置还包括:

[0090] 第七获得单元,所述第七获得单元用于获得所述第一位置与所述第一驾驶路线的第一距离;

[0091] 第八获得单元,所述第八获得单元用于获得所述第一位置与所述第二驾驶路线的第二距离;

[0092] 第九获得单元,所述第九获得单元用于根据所述第一距离和所述第二距离获得第一距离差;

[0093] 第二执行单元,所述第二执行单元用于当所述第一距离差满足第一预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0094] 进一步的,所述装置还包括:

[0095] 第十获得单元,所述第十获得单元用于获得所述第一车的第二位置;

[0096] 第十一获得单元,所述第十一获得单元用于获得所述第二车的第三位置;

[0097] 第十二获得单元,所述第十二获得单元用于根据所述第二位置和所述第一位置获得第一距离差;

[0098] 第十三获得单元,所述第十三获得单元用于根据所述第三位置和所述第一位置获得第二距离差;

[0099] 第十四获得单元,所述第十四获得单元用于根据所述第一距离差和所述第二距离差获得第三距离差;

[0100] 第三执行单元,所述第三执行单元用于当所述第三距离差满足第二预定条件时,所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0101] 进一步的,所述装置还包括:

[0102] 第十五获得单元,所述第十五获得单元用于获得所述第一驾驶路线的第一红灯数;

[0103] 第十六获得单元,所述第十六获得单元用于获得所述第二驾驶路线的第二红灯数;

[0104] 第十七获得单元,所述第十七获得单元用于根据第一红灯数和所述第二红灯数获

得第一红灯数差；

[0105] 第四执行单元，所述第四执行单元用于当所述第一红灯数差满足第三预定条件时，所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0106] 进一步的，所述装置还包括：

[0107] 第十八获得单元，所述第十八获得单元用于获得所述第一驾驶路线的第一高速里程数；

[0108] 第十九获得单元，所述第十九获得单元用于获得所述第二驾驶路线的第二高速里程数；

[0109] 第二十获得单元，所述第二十获得单元用于根据所述第一高速里程数和所述第二高速里程数获得第一高速里程数差；

[0110] 第五执行单元，所述第五执行单元用于当所述第一高速里程数差满足第四预定条件时，所述第三车将所述第二驾驶路线作为驾驶路线。

[0111] 前述图1实施例一中的一种基于行驶速度判断行驶路线的方法的各种变化方式和具体实例同样适用于本实施例的一种基于行驶速度判断行驶路线的装置，通过前述对一种基于行驶速度判断行驶路线的方法的详细描述，本领域技术人员可以清楚的知道本实施例中一种基于行驶速度判断行驶路线的装置的实施方法，所以为了说明书的简洁，在此不再详述。

[0112] 实施例三

[0113] 基于与前述实施例中一种基于行驶速度判断行驶路线的方法同样的发明构思，本发明还提供一种基于行驶速度判断行驶路线的装置，应用于第三车，所述第三车分别与第一车、第二车通信连接，其上存储有计算机程序，该程序被处理器执行时实现前文所述一种基于行驶速度判断行驶路线的方法的任一方法的步骤。

[0114] 其中，在图3中，总线架构(用总线300来代表)，总线300可以包括任意数量的互联的总线和桥，总线300将包括由处理器302代表的一个或多个处理器和存储器304代表的存储器的各种电路链接在一起。总线300还可以将诸如外围设备、稳压器和功率管理电路等之类的各种其他电路链接在一起，这些都是本领域所公知的，因此，本文不再对其进行进一步描述。总线接口306在总线300和接收器301和发送器303之间提供接口。接收器301和发送器303可以是同一个元件，即收发机，提供用于在传输介质上与各种其他装置通信的单元。

[0115] 处理器302负责管理总线300和通常的处理，而存储器304可以被用于存储处理器302在执行操作时所使用的数据。

[0116] 本申请实施例中的上述一个或多个技术方案，至少具有如下一种或多种技术效果：

[0117] 本发明实施例提供一种基于行驶速度判断行驶路线的方法和装置，应用于第三车，所述第三车分别与第一车、第二车通信连接，通过获得来自所述第一车的第一驾驶路线；获得来自所述第二车的第二驾驶路线，其中，所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线的目的地相同，且，所述第一驾驶路线和所述第二驾驶路线不同；获得所述第一驾驶路线的第一驾驶速度；获得所述第二驾驶路线的第二驾驶速度；当所述第一驾驶速度高于所述第二驾驶速度时，所述第三车将所述第一驾驶路线作为驾驶路线。解决了现有技术中出租车路线规划以司机个人选择为主，存在路线选择不理想影响出行速度的技术问题。达到了根据

参考同目的地车辆的优选驾驶路线进行路线规划,保证线路规划的可靠、顺畅,为车辆提供高效服务,提高出行效率的技术效果。

[0118] 本领域内的技术人员应明白,本发明的实施例可提供为方法、系统、或计算机程序产品。因此,本发明可采用完全硬件实施例、完全软件实施例、或结合软件和硬件方面的实施例的形式。而且,本发明可采用在一个或多个其中包含有计算机可用程序代码的计算机可用存储介质(包括但不限于磁盘存储器、CD-ROM、光学存储器等)上实施的计算机程序产品的形式。

[0119] 本发明是参照根据本发明实施例的方法、设备(系统)、和计算机程序产品的流程图和/或方框图来描述的。应理解可由计算机程序指令实现流程图和/或方框图中的每一流程和/或方框、以及流程图和/或方框图中的流程和/或方框的结合。可提供这些计算机程序指令到通用计算机、专用计算机、嵌入式处理机或其他可编程数据处理设备的处理器以产生一个机器,使得通过计算机或其他可编程数据处理设备的处理器执行的指令产生用于实现在流程图一个流程或多个流程和/或方框图一个方框或多个方框中指定的功能的装置。

[0120] 这些计算机程序指令也可存储在能引导计算机或其他可编程数据处理设备以特定方式工作的计算机可读存储器中,使得存储在该计算机可读存储器中的指令产生包括指令装置的制造品,该指令装置实现在流程图一个流程或多个流程和/或方框图一个方框或多个方框中指定的功能。

[0121] 这些计算机程序指令也可装载到计算机或其他可编程数据处理设备上,使得在计算机或其他可编程设备上执行一系列操作步骤以产生计算机实现的处理,从而在计算机或其他可编程设备上执行的指令提供用于实现在流程图一个流程或多个流程和/或方框图一个方框或多个方框中指定的功能的步骤。

[0122] 显然,本领域的技术人员可以对本发明进行各种改动和变型而不脱离本发明的精神和范围。这样,倘若本发明的这些修改和变型属于本发明权利要求及其等同技术的范围之内,则本发明也意图包含这些改动和变型在内。

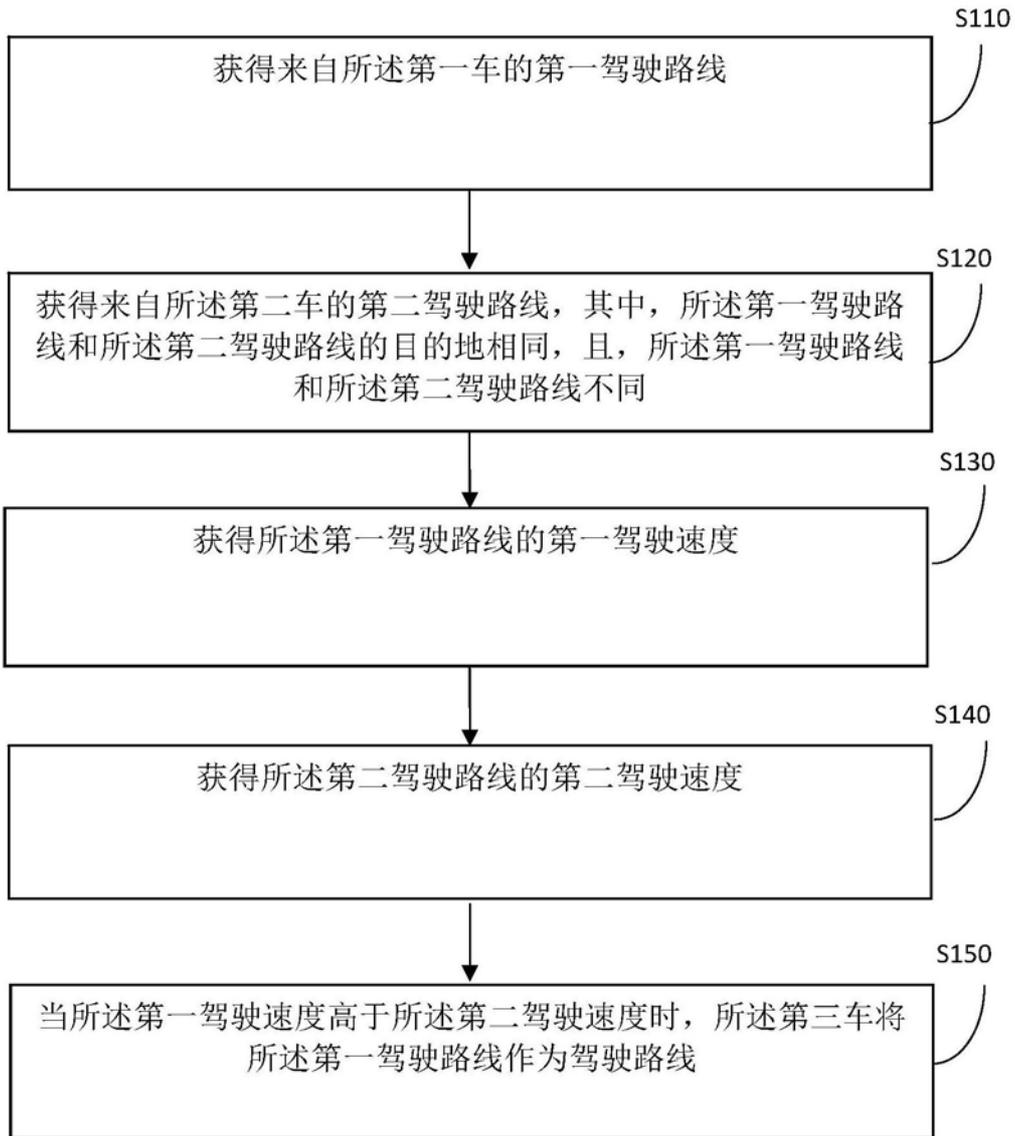


图1

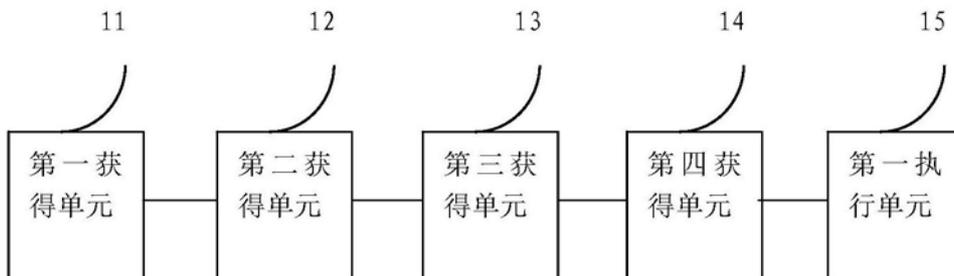


图2

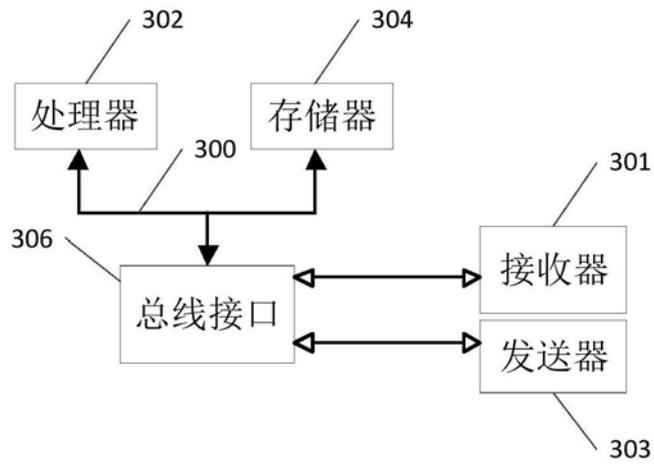


图3