



[首页](#) [本刊简介](#) [编委会](#) [收录情况](#) [投稿指南](#) [网上订阅](#) [广告指南](#) [兵工学会](#) [联系我们](#)

## 文章详情

**稿件标题:** 基于模糊推理的驾驶员车速决策 行为建模及其标定

**稿件作者:** 齐玉东1a, 丁通2, 杨松1b

**栏目名称:** 信息科学与控制工程

**关键词:** 模糊推理; 隶属度函数标定; 车速决策; 跟驰; 反应时间标定

**文章摘要:** 为模拟驾驶员在行驶过程中处理不确定信息的能力, 并解决以往微观交通仿真中自由行驶与跟驰状态相互转换时的不平滑问题, 对将2种行为综合起来的车速决策行为建立模糊推理 (fuzzy inference system, FIS) 模型。提出了一种隶属度函数参数化设计方法来解决FIS模型的标定问题。以车头时距、相对速度、期望速度差作为输入, 加速度作为输出, 结合专家经验构建模糊规则, 建立了FIS模型。采用美国公路署NGSIM (next generation simulation) 项目免费提供的车辆行驶数据, 在对数据筛选、预处理

**收录刊物:** 2014年06期

**稿件基金:**

**引用本文格式:** 齐玉东, 丁通, 杨松. 基于模糊推理的驾驶员车速决策行为建模及其标定 [J]. 四川兵工学报, 2014(6):115-120.

QI Yu dong, DING Tong, YANG Song. Driver's Speed Decision making Behavior Modeling Based on Fuzzy Inference and Its Calibration [J] Journal of Sichuan Ordnance, 2014(6):115-120.

**浏览次数:** 460

**下载次数:** 566

[免费下载全文](#) [下载PDF阅读器](#)

地址: 重庆市巴南区红光大道69号 重庆理工大学明德楼6楼614室 邮编: 400054

电话: 023-68852703 传真: 023-68852703 邮箱: bqzbgcxb@126.com

您是第 1831441 位访问者

[前台管理](#) [工作入口](#)