

您现在的位置: [首页](#) > [新闻中心](#) > [头条新闻](#)

自动化所复杂实验室智能交通团队荣获IEEE智能交通系统杰出团队奖

2010-11-19 | [【大】](#) [【中】](#) [【小】](#) | [【打印】](#) | [【关闭】](#)

据最新一期IEEE《智能交通快讯》，在葡萄牙马德拉召开的第十三届IEEE智能交通系统年会上，以王飞跃研究员为首的中国科学院自动化研究所复杂自适应交通系统团队获得2010年度的IEEE智能交通系统杰出团队奖（IEEE ITS Institutional Lead Award），以表彰该团队在智能交通控制与管理方面所做出的贡献。

自2005年设立以来，全世界获得此奖的单位分别是美国加州大学伯克利分校的PATH研究团队（2007）、意大利帕尔马大学的VisLab实验室（2008）和美国卡内基梅隆大学的NavLba实验室（2009）。中国科学院是欧美以外首次获得此奖的研究机构，标志着中国科学院自动化研究所在智能交通系统方面的研究工作已经步入国际顶尖水平的行列。

城市交通控制与管理工作的最大难题是由于操作对象过于复杂，导致研究无法开展实验。王飞跃研究员率领的团队将复杂系统和智能控制的最新成果引入城市交通控制与管理的研究与实践，在国际上首次提出了基于ACP方法（人工系统、计算实验、平行执行）的平行交通系统控制与管理理念，并十年如一日，研发了相应的算法与软硬件系统，实现了城市交通控制与管理方法的重大突破。2009年，平行交通控制与管理系统在江苏太仓太浏公路的改造工程中得到了实施，经过近一年的实践检验，主路通行能力提高了26%，主路排队长度减少了8%—19%，明显改善了周边区域的交通环境。目前国内多个城市的推广应用正在紧张实施中。

