

实际问题研讨

单交叉口的多相位模糊控制

[刘智勇](#) [朱劲](#) [李秀平](#) [尹征琦](#)

(五邑大学)

Abstract 基于人对多相位单交叉口交通指挥的决策过程,设计了一种新的模糊感应控制器,把队长作为控制目标,综合考虑相邻相位车道上的车队长度,以此来决定绿时分配.仿真及实际应用结果表明:新的模糊控制方法更接近人的决策过程,能更有效地进行单路口多相位闭环控制.

Keywords [智能交通控制](#); [模糊理论](#); [多相位](#); [车辆感应控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP18