

人工智能

基于元胞自动机的模糊控制换道模型

王艳娜<sup>1</sup>;周子力<sup>2</sup>;王新伟<sup>2</sup>

山东省曲阜师范大学物理工程学院<sup>1</sup>

华东师范大学计算机系<sup>2</sup>

收稿日期 2006-11-16 修回日期 网络版发布日期 2007-4-27 接受日期

**摘要** 根据元胞自动机理论建立改进的交通流模型,给出每辆车的演化规则。在此基础上依据实际车辆行为建立换道规则,利用模糊推理来模拟人在换道过程中的主观判断过程,建立换道模型。仿真表明该方法能较好的模拟车辆的实际行为。

**关键词** [元胞自动机](#) [模糊控制](#) [换道](#)

分类号

**DOI:**

对应的英文版文章: [6117189](#)

通讯作者:

王艳娜 [ynwang2008@163.com](mailto:ynwang2008@163.com)

作者个人主页: 王艳娜 周子力 王新伟

## 扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF\(701KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [参考文献\[PDF\]](#)

▶ [参考文献](#)

服务与反馈

▶ [把本文推荐给朋友](#)

▶ [加入我的书架](#)

▶ [加入引用管理器](#)

▶ [引用本文](#)

▶ [Email Alert](#)

▶ [文章反馈](#)

▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

▶ [本刊中 包含“元胞自动机”的 相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [王艳娜](#)

· [周子力](#)

· [王新伟](#)