

网联车辆与低空智能交通系统

征文通知

低空智能交通系统（LAITS）研究领域前景广阔，道路、水道和低空飞行的联网自动交通工具（CAV）具有收集车辆状态和环境信息的能力，并与相邻的不同类型交通工具、基础设施和运营控制中心共享各自运动状态和环境信息。近年来，随着 V2X 技术不断发展、成熟，CAVs 被认为是一种可使下一代智能交通系统(ITS)具有更高的安全性和移动性的重要技术。另一方面，人工智能(AI)、大数据(BD)技术为开发新型智能交通技术提供了强大的工具和更多可能性。本专题从理论和实际的角度出发，对人工智能和大数据相关技术在网联车辆和低空交通系统中的研究现状、进展、取得的成果(理论、实验)及存在的挑战性难题进行交流与讨论。

本专题的征文范围包含但不限于以下议题：

- *低空多模式交通
- *道路/水面/空中交通工具的协同规划与控制
- *车辆物理信息系统
- *工况受限条件下的自动驾驶
- *辅助驾驶系统设计
- *电车航迹跟踪控制
- *智能车辆深度强化学习研究
- *智能车辆自动决策设计
- *智能车辆路径规划及运动控制
- *新一代运输、物流系统设计
- *智能交通系统中的 AI 技术研究
- *交通系统的建模、预测与优化控制

※智能车辆中的人机交互、驾驶行为研究

※基于多模态的运输、物流系统

※城市环境下的动态交通分析

※基于拥塞-感知的交通管理

※出行需求分析与预测

※城市公共交通优化管理

※自主车队规划与管理

※机器学习在自动驾驶中的应用

※车辆通信系统的结构与设计

※网联车辆的控制与优化

※智能交通系统的大数据分析与应用

※V2X 通信系统及其应用

※能耗、效率及环境问题

如果想了解更多关于专题的信息，请通过电子邮件与郭戈教授联系：

geguo@yeah.net。