

# Tárgymutató

- additív bizonytalanság, 238  
 aktív előnybiztosítás, 214  
 ALINEA, 256  
 arányos ráterhelés, 150  
 átbocsátóképesség, 113, 121  
 átlagos járműhossz, 134  
 átmeneti jelzések, 114
- Bayes-módszer, 154  
 behaladási idő, 114  
 behaladási távolság, 114
- célfüggvény, 17  
 célforgalmi mátrix, 147  
 célforgalmi mátrix becslése, 150  
 ciklusidő, 114  
 ciklusidő szabályozása, 222  
 cMHE, 165  
 CTM – cellaátadási modell, 96
- effektív szabad jelzés, 122  
 egyensúlyi ráterhelés, 151  
 egyensúlyi sebesség, 48, 56  
 elosztott MPC, 231  
 elsőrendű makroszkopikus modell, 53, 109  
 elsőrendű makroszkopikus modellek, 62
- fázis, 114  
 fázis alapú vezérlés, 194  
 fázisbeillesztés, 216  
 fázismátrix, 195  
 fázissorrend, 114  
 felhajtószabályozás, 249, 251  
 fix programos vezérlés, 194  
 foglaltság, 132  
 fordulási ráta, 125  
 fordulási ráta becslése, 157  
 forgalmi ráterhelés, 150  
 forgalomfüggő irányítás, 194  
 forgalomnagyság, 29, 31, 133  
 forgalomsűrűség, 30, 35, 133  
 fundamentális diagram, 53  
 fundamentális diagram városban, 118
- gördülő időhorizontú optimalizálás, 208, 226
- harmadrendű makroszkopikus modell, 53  
 hurokdetektor, 140
- időbeli átlagsebesség, 30, 134  
 időbeli foglaltsági ráta, 171  
 IN-TUC, 222  
 irányítási cél, 16
- Jacobi-iteráció, 234  
 jármű-intervallum módszer, 199

288 *Tárgymutató*

- járműérzékelés, 138  
 járműfolyam stabilitása, 48  
 járműkövetési modellek, 44  
 járműmegmaradás, 58, 121  
 jelzésterv, 114  
 jelzőcsoport, 114  
 jelzőcsoport alapú vezérlés, 194
- Kalman-szűrő, 155, 157, 169  
 kamerás képfeldolgozás, 145  
 kihaladási idő, 115  
 kihaladási távolság, 115  
 kinematikus hullámsebesség, 66  
 kiterjesztett Kalman-szűrő, 184  
 konfliktusmező, 114  
 követési idő, 30  
 követési távolság, 31, 134  
 közbenső idő, 116  
 közbensőidő-mátrix, 116  
 kvadratikus optimalizálási feladat, 231
- Lagrange-féle dualitás, 233  
 LFT, 243  
 lineáris kvadratikus optimalizálás, 219  
 lineáris mátrix egyenlőtlenség, 241  
 lineáris tört transzformáció, 243  
 LMI, 241, 247  
 lökeshullám, 75  
 LWR modell, 62
- makroszkopikus leírás, 25, 28  
 másodrendű makroszkopikus modell, 53,  
 99, 101, 109, 175  
 MAXBAND, 202  
 maximum likelihood becslés, 153  
 METALINE, 256  
 mezoszkopikus leírás, 25  
 MHE, 161  
 mikroszkopikus leírás, 25, 26  
 mikroszkopikus modellek, 43  
 minimax feladat, 240, 245  
 mintavételi idő, 104, 135  
 MOTION, 211  
 MOVA, 200  
 mozgó időhorizontú becslés, 161  
 MPC, 226, 229  
 multiplikatív bizonytalanság, 242
- nominális forgalommodell, 219
- OD-mátrix, 148  
 OPAC, 208
- passzív előnybiztosítás, 213  
 Payne–Whitham-modell, 99  
 prediktív irányítás, 226  
 PROLYN, 209
- Riccati-egyenlet, 221  
 robusztus MPC, 238, 242  
 robusztusság, 236
- SCATS, 207  
 SCOOT, 206  
 SDP: szemidefinit programozás, 242, 247  
 sebességmező, 37  
 SIGCAP, 197  
 SIGSET, 195  
 sorban álló járműszám becslése, 169  
 sorfelépülés, 120  
 SPECIALIST, 267  
 szabályozási idő, 116  
 szemidefinit programozási feladat, 247  
 szubmikroszkopikus leírás, 25
- tárol és továbbít modell, 122  
 TASS, 210  
 térbeli átlagsebesség, 31, 39, 134  
 térbeli foglaltsági ráta, 171  
 tiltásmátrix, 116  
 trajektória, 26  
 TRANSYT, 204  
 TUC, 219
- UTOPIA, 212
- változtatható jelzéseképű tábla, 249, 262  
 veszteségidő, 116
- Wardrop-összefüggés, 41
- zöldidő újrakezdése, 214  
 zöldidő előrehozása, 215  
 zöldidő-összehangolás, 223  
 zöldidőeltolás, 116, 223