

《汽车工程》专题：协同自动驾驶决策与控制技术 征稿邀请

随着人工智能、5G通信、云计算等技术的快速发展，自动驾驶正加速从“单车智能”到“协同智能”转变，旨在实现更安全、高效和绿色的交通出行。以“协同决策—协同控制”为核心的协同自动驾驶技术成为研究热点。SAE J3216中将协同自动驾驶水平初步分为四个等级：状态共享、意图共享、协商决策和任务执行，现阶段自动驾驶汽车的协同主要还停留在状态共享层面，难以实现自组织、自适应、自进化的高水平协同决策与控制。因此，亟需突破人机混驾协同、人机共驾协同、车路云协同等不同层面的协同建模、决策、控制等关键技术。

《汽车工程》是由中国汽车工程学会主办的顶级中文学术刊物，具有广泛、深远的权威性和影响力。为推动新理念、新技术的深入研究与交流，《汽车工程》拟组织“协同自动驾驶决策与控制技术”专题，欢迎国内外科研团队踊跃投稿高水平论文。

征稿范围（包括但不限于以下主题）

1. 多车交互行为建模与预测技术
2. 人机共驾协同决策与控制技术
3. 混合交通流下多车智能协同决策与控制技术
4. 队列协同决策与控制技术
5. 车路云协同决策与控制技术

特邀客座主编



孙剑 教授

同济大学交通运输工程学院



王建强 教授

清华大学车辆与运载学院

特邀客座副主编

杭鹏 博士，同济大学交通运输工程学院特聘研究员

重要日期

- 投稿截止日期：2023年04月30日
- 第一轮审稿结论：2023年06月15日
- 专题计划上线时间：2023年8月25日

投稿须知

- 投稿须为原创论文，未曾公开发表，且不存在抄袭、侵权、涉密、一稿多投及重复发表等学术不端行为。
- 投稿时请在填写学科分类信息时选择拟投栏目“协同自动驾驶决策与控制技术”。
- 综述和研究型论文均可。研究型论文建议为6000~8000字。
- 请登录www.qichegongcheng.com在线投稿、下载投稿指南和论文模板。
- 论文将从选题重要性、创新性、科学性和应用前景等方面进行双盲评审，择优选择6-12篇高水平论文刊登。
- 编辑部联系人：陆丽俐 女士，010-50950036，LLL@sae-china.org

关于《汽车工程》

《汽车工程》由中国汽车工程学会主办，创刊40多年来，在引领技术方向、推动学科发展、传播汽车新技术和新方法、培养人才等多方面发挥重要作用，在汽车科技界中建立了权威性和影响力，被美国《工程索引》(Ei)、中国科技核心期刊 (ISTIC)、中国科技期刊精品数据库、中文核心期刊数据库和Scopus等数据库广泛收录。期刊荣获过“中国机械工业科学技术奖二等奖”、“百种中国杰出学术期刊”称号，连续多年入选“中国精品科技期刊”。《汽车工程》在汽车领域影响因子排名第一，交通运输类期刊中综合评价第二名，为汽车工程领域高质量科技期刊分级目录T1级别期刊。



本刊主要刊登关于汽车工程技术及交叉学科领域创新理论和方法研究，以及试验、产品开发、工程应用等的优秀成果。

更多信息，可登录www.qichegongcheng.com。