

## ÝOL HEREKETINI DOLANDYRYŞ ULGAMYNYŇ İŞ PROSESINI AMATLAŞDYRMAK\*

Gulmät Penaýew,

*Türkmenistanyň Inžener-tehniki we ulag kommunikasiýalary  
institutynyň ylym işleri boýunça prorektry,  
yk dysady ylymlaryň kandidaty*

Röwşen Hydyrow,

*Türkmenistanyň Inžener-tehniki we ulag  
kommunikasiýalary institutynyň mugallamy*

### Gysgaça beýan

*Ulag akymynyň durnuksyzlygynda we dürküliginde adaty ýolyşygyň duýdurma wagtlarynyň hemişelik bolmagy awtoulaglaryň hereketinde käbir kynçylyklary döredýär we kähalatlarda ýol ulgamynda dykynlaryň döremegine sebäp bolýar. Şunlukda, çatrygyň geçirijilik ukybyny ýokarlandyrmak bilen birlikde ýola sarp edilýän wagty azaltmak üçin ýolyşygyň dolandyryş ulgamyny kämilleşdirmek zerurlygy ýüze çykýar, ýöne ulag akymynyň durnuksyzlygynda bu dolandyryş ulgamyny kämilleşdirmek anyk däl logikanyň peýdalanylmasında has-da ýeňilleşdirilýär.*

*Bu iş anyk däl logikanyň esasynda ýol hereketiniň dolandyryş ulgamynyň iş prosesini kämilleşdirmäge gönükdirilendir. Bu dolandyryş ulgamynyň modeli Mamdaniniň algoritimi esasynda düzülip, zerur bolan düzüjileri özünde jemleyän Fuzzy logic Toolbox goşmaçały MATLAB programma üpjünçiliği ullanыldy. Anyk däl algoritmiň ullanılmagy çatrykda eglenmeleriň we ulag dykynlarynyň döremeginiň öňünü almaga mümkünçilik berer.*

**Esasy sözler:** anyk däl model, ulag akymy, intellektual ulgam, ýol hereketi, anyk däl netije çykaryş ulgamy.

### Giriş

Halkemyzyň ýasaýyş-durmuş şertleriniň barha gowulanmagy bilen ýurdumyzyň ýollarynda awtoulag serişdeleriniň sany hem barha artýar. Ulaglaryň sanynyň artmagy bolsa ýol hereketiniň howpsuzlygyny üpjün etmek we ulag akymalaryny düzgünleşdirmek babatynda alnyp barylýan işleri mundan beýlak hem has-da kämilleşdirmegi talap edýär.

Ulag akymalary nazaryýetinde bar bolan meseleleri fizika we matematika ugurlary boýunça alymlar tarapyndan düýpli öwrenildi we jikme-jik seljerildi. Ulag akymalaryny öwrenmekde köp tejribe toplanylmasyna garamazdan, ulag akymalary ýeterlik öwrenilmédik topara degişli bolup durýar (A. W. Gasnikow, S. L. Klenow, Ý. A. Nurminskiy, Ý. A. Holodow, N. B. Şamraý, 2010). Şeýlelikde, ulag akymalaryny modelirlemek bilen baglanyşykly dürli meseleler wajyp we döwrebap hasaplanylýar.

Ýol ulgamynyň käbir çatryklary gözden geçirilenden soň, ulaglaryň hereket intensiwligi bilen ýolyşygyň ýaşyl duýdurma wagtynyň arasyndaky baglanyşygy sazlamagyň netijeliliginí ýokarlandyrmak maksady göz öňünde tutuldy. Adaty ýolyşygyň bir siklinde ýaşyl we gyzyl duýdurmalarynyň wagtlarynyň hemişelik bolmagy awtoulaglaryň hereketinde käbir kynçylyklary ýüze çykaryp, hereketiň has artýan sagatlarynda ulag dykynlarynyň döremegine sebäp bolýar. Sonuç üçin anyk däl logikal ýolyşygyň ullanılmagy bu ýagdaýlaryň döremeginiň öňünü almaga mümkünçilik berer. Anyk däl logikal ýolyşyky – sikel wagty hemişelik ýagdaýynda galýan (akymyň

\* Hydyrow R.B. e-mail: [hyd.row@yandex.ru](mailto:hyd.row@yandex.ru)

ýagdaýyna görä üýtgap biler), ýöne ýaşyl duýdurma wagty çatryga golaýlaýan ulaglaryň sanyna görä sıklleýin üýtgeýän ulgamdyr.

Bu iş anyk däl logikaly ýolyşygyň modelini gurmaga gönükdirilendir. Meseläni çözmek üçin ýolyşygyň işiniň anyk däl modeli (J. Alam, M. K. Pandey, 2014) üçin zerur bolan Fuzzy logic Toolbox goşmaçany özünde jemleýän MATLAB programmasy ulanyldy\*.

Ýolyşygyň dolandyrş ulgamlary babatynda ylmy-barlag işleri (J. Alam, M. K. Pandey, 2014; C. Rocha, I. Martínez, L. Menchaca, T. Villanueva, T. Berrones, P. Cobos, U. Agundis, 2018; Chiu, 1992; Martin McNeill, E. Thro, 1994; Nakatsuyama., Nagahashi, Nishizuka, 1984; Niittymaki, Pursula, 2000; Pappis, Mamdani, 1977; Shruthi, Vinodha, 2012) aýratyn orny eýeleýär. Anyk däl dolandyryş ulgamyny taslamak üçin ilkinji synanyşyk 70-nji ýyllarda S. P. Pappis we E. H. Mamdani (Pappis, Mamdani, 1977) tarapyndan ýerine yetirildi. Ondan soň Niittymaki, Kikuçi, Çui we beýleki hünärmenler (Chiu, 1992) ulag akymynyň kadalaşmagy üçin dürlü algoritmler we logiki gözegçilik ediji ulgamlary işlenilip düzüldi. Izolirlenen bir zolakly çatrykda signallary dolandyrmak üçin simulyator hem taslanyldy. Edil şol iş (Niittymaki, Pursula, 2000) edebiyatda dowam etdirildi. Bu ýerde anyk däl dolandyryş ulgamynyň ulag hereketiniň köp wagtynda ulag serişdesiniň eglenme wagtynyň azalmagyna getirýändigini synlanyldy. Ýoldan geçyän pyýadalar üçin anyk däl logika esaslanýan algoritmi döredildi.

(Nakatsuyama., Nagahashi, Nishizuka, 1984) işde birtaraplaýyn uly ýolda iki ýanaşyk çatrygy dolandyrmak üçin anyk däl logika ulanyldy. Çatryk üçin ýaşyl duýdurma wagtyny uzaltmak ýa-da ýatyrmak üçin anyk däl dolandyryş düzgünleri işlenilip düzüldi. Çatryklarda ulag akymyny dolandyrmak üçin anyk däl logika ilkinji bolup (Chiu, 1992) işde ulanyldy. Bu synanyşykda diňe öwrümleri hasaba almazdan diňe ikitaraplaýyn ýollara baha bermek ýerine yetirildi.

(Shruthi, Vinodha, 2012) işde simsız sensory utanmak bilen ileri tutulýan ýolyşyk dolandyryjysy hödürlenildi. Onda iki çatryk göz öňünde tutulyp, «Tiz kömek» ulaglarynyň hereketini amatlaşdymak üçin simsız sensorlary utanmaga aýratyn ähmiyet berildi. «Tiz kömek» çyrasynyň tizligini we ses tolkunyny kesgitlemek üçin çatryklardan uzakda sensorlar ýerleşdirilýär. Bu sensorlar iki çatrykda ýol hereketi dolandyryş ulgamy bilen simsız özara baglanyşyp, awtoulaglaryň ugurlaryny kesitleýär.

(C. Rocha, I. Martínez, L. Menchaca, T. Villanueva, T. Berrones, P. Cobos, U. Agundis, 2018) işde dört zolakly izolirlenen çatrykda ýolyşygyň ýaşyl duýdurma wagtynyň dowamlylygynyň bolup biläýiek üýtgemeleri anyk däl netije çykaryş ulgamyny ulanmak arkaly seljerilýär. Baş giriş üýtgeýjili «Mamdani» modeli teklip edilýär, olar:

1. Bu ýoluň her zolagyna gelýän ulaglaryň sany.
2. Öňki fazada görä ýolyşygyň bellenilen ýaşyl ýsyk wagty.
3. Hakyky wagt.
4. Ýolyşygyň dolandyrmaly ýolunyň görnüşi.
5. Anyk däl ulgamyň netije çykaryş pursadyndaky hereketiň ýagdaýy.

Bu giriş üýtgeýjileriniň her biri trapeziya görnüşli degişlilik funksiýasy bilen aňladylýar.

Modelleşdirmek, simulyasiýa we amatlaşdymak boýunça geçirilen ähli gözleglere (J. Alam, M. K. Pandey, 2014; C. Rocha, I. Martínez, L. Menchaca, T. Villanueva, T. Berrones, P. Cobos, U. Agundis, 2018; J. Taplin, 1999; R. Fujimoto, J. Leonard, 2001; T. Smaldone, 2002) garamazdan, ýol inženerçiliginde anyk däl logikanyň köp modelleri heniz hem işlenilip düzülýän döwründe bolup, ýolyşygyň duýdurma wagtyny kesgitlemekde (Yun-Chung Chung, Jung-Ming Wang, Sei-Wang Chen, 2002), ýol ýagdaýyny çaklamakda (Heribert Kirschfink, Claire Chadenas, 1998), ulagyň ugry (J. Khan, H. Alnuweiri, 2002), ulag akymynyň paýlanylышыны (Henry, Liu, Xuegang Ban, Bin Ran, Pitu Mirchandani, 2002), peýdalylygyny ýokarlandymakda (Hiroaki Inokuchi, Shogo Kawakami,

\* <https://www.mathworks.com/products/fuzzy-logic.html>

2000) we ulag akymynyň göwrüminiň toparlaýyn modelini aňlatmakda (M. Kaczmarek, 1999) ulanylyp bilner, ýöne ýolyşygy dolandyrmak babatynda az peýdalanylýar (Yetis Sazi Murat, Ergun Gedizlioglu, 2001).

**Işıň maksady we usulyyeti.** Bu ylmy işin maksady häzirki zaman intellektual tehnologiyalary ulanyp, ýol hereketini düzgünleşdirmek meselesiniň has amatly çözgüdini kesgitlemek bolup durýar. Amatly çözüw düzgünleşdirilýän çatryklaryň geçirijilik ukybyna täsir edip biljek ähli görkezijileri göz öňünde tutýar. Çatrygyň adaptiw dolandyryş ulgamlaryny işläp düzmekde garaşma wagty, dykzyzlygy we ş.m. ýaly dürli görkezijileri hasaba almak bilen ulgamyň işiniň netijeliliginde anyk däl logikanyň serişdesi hökmünde MATLAB programmasy hem-de anyk däl model üçin *Mamdanı algoritmi* ulanyldy. Işıň dowamında daşary ýurtly hünärmenleriň ylmy işleri, şeýle hem programma üpjünçiliginiň netijeliligi öwrenildi.

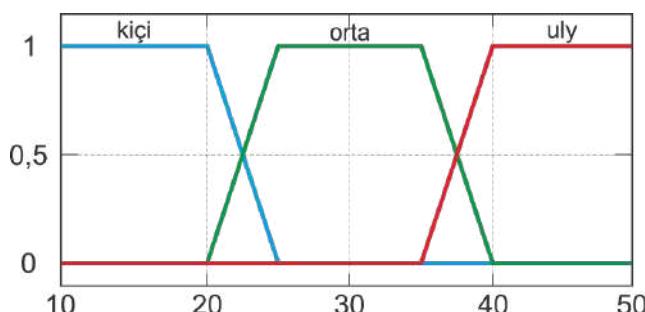
**Anyk däl dolandyryş ulgamy.** *Mamdanını algoritmi* boýunça anyk däl netije ulgamynyň düzgün binýadyny emele getirmek üçin deslapky giriş we çykyş lingwistik üýtgeýjileri kesgitlemeli (A. W. Leonenkow 2005). Ýolyşygyň işi iki köçedäki awtoulaglaryň sanyna we ýaşyl duýdurmanyň sikldäki wagtyna bagly bolandoň, ýolyşygy dolandyrmagyň anyk däl logikalı modeli üç giriş we bir çykyş lingwistik üýtgeýjileri alýarys, olar: ýaşyl duýdurmanyň wagty  $\beta_1$  – «ýaşyl duýdurmanyň wagty»; demirgazyk köçäniň nobat sikli guitaranyndaky ulag sany  $\beta_2$  – «demirgazyk köçäniň ulag sany»; gündogar köçäniň nobat sikli guitaranyndaky ulag sany  $\beta_3$  – «gündogar köçäniň ulag sany» we ýaşyl duýdurmasynyň üýtgeme wagty  $\beta_4$  – «ýaşyl duýdurmanyň üýtgeme wagty».

Birinji lingwistik üýtgemäniň term – köplüğü hökmünde  $T_1 = \{\text{«kiçi}, \text{«aralyk}, \text{«uly}\}$  köplüğü ulanýarys, ikinji we üçünji lingwistik üýtgeýäniň term – köplüğü hökmünde  $T_2 = \{\text{«gaty kiçi}, \text{«kiçi}, \text{«aralyk}, \text{«uly}, \text{«has uly}\}$ ;  $T_3 = \{\text{«gaty kiçi}, \text{«kiçi}, \text{«aralyk}, \text{«uly}, \text{«has uly}\}$  köplüğü alarys. Çykyş lingwistik üýtgeýäniň term – köplüğü hökmünde  $T_4 = \{\text{«kiçeltmeli}, \text{«üýtgetmeli däl}, \text{«köpeltmeli}\}$  köplüğü alarys.

Giriş we çykyş lingwistik üýtgeýänleriň term-köplüğine baglylykda ýolyşygyň dolandyryş ulgamy üçin anyk dälönümiň 75 düzgünü kesgitlenildi. Mysal hökmünde düzgünler binýadynadan başısı getirildi\*:

- 1) If ( $\beta_1$  is uly) and ( $\beta_2$  is gatykici) and ( $\beta_3$  is uly) then ( $\beta_4$  is kiceltmeli).
- 2) If ( $\beta_1$  is uly) and ( $\beta_2$  is kici) and ( $\beta_3$  is uly) then ( $\beta_4$  is kiceltmeli).
- 3) If ( $\beta_1$  is uly) and ( $\beta_2$  is gatykici) and ( $\beta_3$  is uly) then ( $\beta_4$  is kiceltmeli).
- 4) If ( $\beta_1$  is aralyk) and ( $\beta_2$  is hasuly) and ( $\beta_3$  is hasuly) then ( $\beta_4$  is üýtgetmelidal).
- 5) If ( $\beta_1$  is kici) and ( $\beta_2$  is uly) and ( $\beta_3$  is kici) then ( $\beta_4$  is köpeltmeli).

$\beta_1$  – üýtgeýjiniň ululyklary (1-nji surat): kiçi – [0 0 20 25], (10-25 sek); aralyk – [20 25 35 40], (20-40 sek); uly – [35 40 50 50], (35-50 sek).



1-nji surat. Birinji giriş üýtgeýjisiniň degişlilik funksiýasy

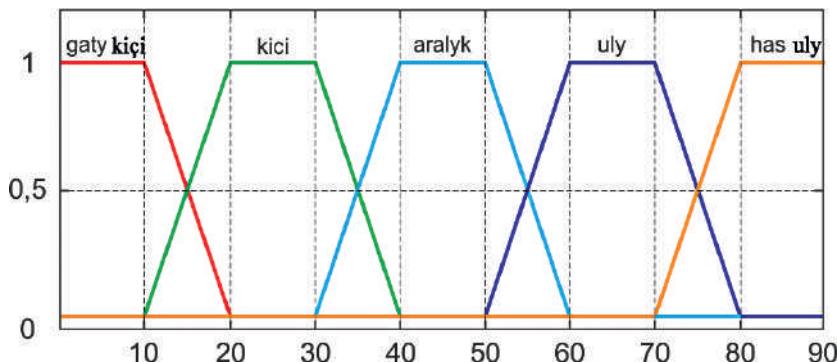
\* <https://fuzzymodel.wordpress.com/светофор/>

Termleriň anyk ululyklarynyň degişlilik derejesi degişlilik funksiýalary arkaly kesgitlenilýär. Bu ýagdaýda birinji giriş lingwistik üýtgeýjiniň degişlilik funksiýasy trapesiya görnüşindedir we analitik görnüşde şeýle beýan edilýär (A. W. Leonenkow, 2005):

$$f(x; a, b, c, d) = \begin{cases} 0, & x \leq a \\ \frac{x-a}{b-a}, & a \leq x \leq b \\ 1, & b \leq x \leq c \\ \frac{d-x}{d-c}, & c \leq x \leq d \\ 0, & d \leq x \end{cases}. \quad (1)$$

Bu ýerde  $a, b, c, d - a \leq b \leq c \leq d$  gatnaşyk boýunça tertipleşen erkin san.

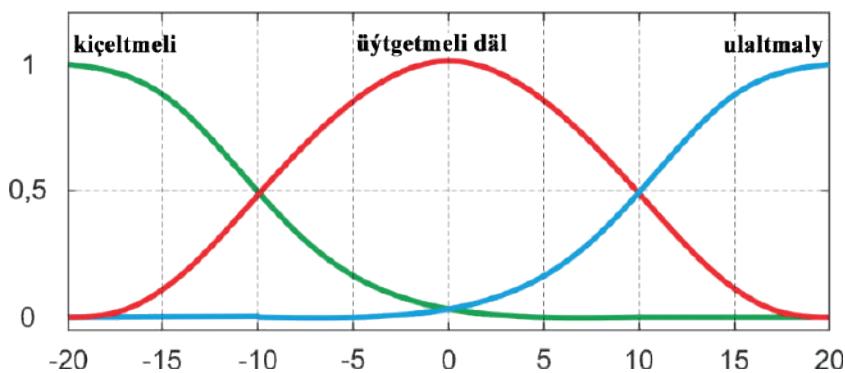
Edil şonuň ýaly galan iki  $\beta_2$  we  $\beta_3$  üýtgeýjiniň ululyklary (*2-nji surat*): gaty kiçi – [0 0 10 20], (0-20); kiçi – [10 20 30 40], (10 – 40); aralyk – [30 40 50 60], (30-60); uly – [50 60 70 80], (50 – 80); has uly – [70 80 90 90], (70 – 90).



**2-nji surat.** Ikinji we üçünji giriş üýtgeýjileriniň degişlilik funksiýasy

Bu ýerde-de ikinji we üçünji giriş lingwistik üýtgeýjileriň degişlilik funksiýalary trapesiya görnüşindedir we analitik görnüşde (1) formula arkaly beýan edilýär.

Ýolyşygyň işiniň düýp manysy ýaşyl duýdurmanyň wagtyny üýtgetmek bolany üçin, bu üýtgemäniň ululyggyny çykyş parametri hökmünde alýarys we bu ýagdaý üçin şertler (*3-nji surat*) (Ý. S. Wentsel, 1969): kiçeltmeli – [8,5 – 20], (-20 – 0 sek); üýtgetmeli däl – [8,5 0], (-15 – 15 sek); köpeltmeli – [8,5 20], (0 – 20 sek).



**3-nji surat.** Çykyş üýtgeýjisiniň degişlilik funksiýasy

Degisililik funksiýalary Gaussyn görnüşindedir we analitik görnüşde şeýle beýan edilýär (A.W. Leonenkow, 2005):

$$f(x; \sigma, c) = e^{\frac{-(x-c)^2}{2\sigma^2}}. \quad (2)$$

Bu ýerde  $\sigma$  we  $c$  – san parametrleri.

*Mamdaniniň algoritmi* boýunça anyk däl netije ulgamynyň düzgünler binýady we fazzifikasiýa tapgyrlary ýerine ýetirilenden soň, programma indiki tapgyrlaryny aşakdaky yzygiderlilik boýunça ýerine ýetirýär (A.W. Leonenkow, 2005).

Önumiň anyk däl düzgünleriniň netijelerini aktiwleşdirmesini indiki aňlatma boýunça ýerine ýetirýär:

$$\mu'(y) = \min \{c_i, \mu(y)\}. \quad (3)$$

Bu ýerde  $\mu(y)$  – terma degisililik funksiýasy.

Önumiň anyk däl düzgünleriniň netijeleriniň akkumulýasiýasyny (birleşdirmesini) indiki aňlatma boýunça ýerine ýetirýär:

$$\mu_D(x) = \max \{\mu_A(x), \mu_B(x)\}. \quad (4)$$

Bu ýerde  $\mu_A(x)$  we  $\mu_B(x)$  – A we B köplüğiniň degisililik funksiýasy.

Çykyş üýtgeýjileriniň defazzifikasiýasyny aşakdaky üç usul boýunça ýerine ýetirýär (A.W. Leonenkow, 2005):

Agyrlyk merkezi usuly boýunça:

$$y = \frac{\int_{Min}^{Max} x \mu(x) dx}{\int_{Min}^{Max} \mu(x) dx}. \quad (5)$$

Bu ýerde  $y$  – defazzifikasiýanyň netijesi;  $x$  – çykyş lingiwistik üýtgeýjä baglylykdaky üýtgeýji;  $\mu(x)$  – anyk däl köplüge degisililik funksiýasy.

Ýekenokatly köplük üçin agyrlyk merkezi usuly boýunça:

$$y = \frac{\sum_{i=1}^n x_i \mu(x_i)}{\sum_{i=1}^n \mu(x_i)}. \quad (6)$$

Bu ýerde  $n$  – ýekenokatly anyk däl köplüğüň sany.

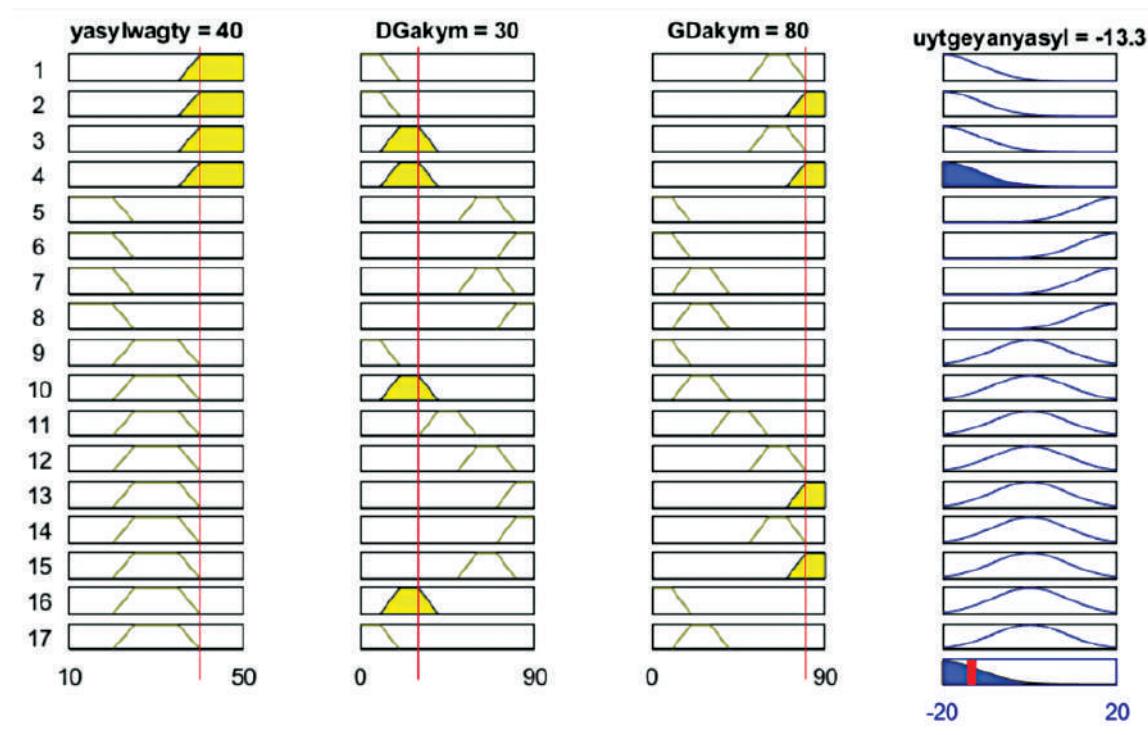
Meýdan merkezi usuly boýunça:

$$\int_{Min}^u \mu(x) dx = \int_u^{Max} \mu(x) dx. \quad (7)$$

Defazzifikasiýa tapgyry algoritmiň soňudyr.

Mysal hökmünde (*4-nji surat*) anyk däl logikalý ýolyşygyň signal dolandyryjysynyň giriş lingiwistik üýtgeýjileri:  $\beta_1 = 40$  – ýaşyl duýdurma wagty;  $\beta_2 = 30$  – demirgazyk köçedäki awtoulaglaryň sany;  $\beta_3 = 80$  – gündogar köçedäki awtoulaglaryň sany esasynda 4-nji suratda hasaplamaalaryň netijesi getirilýär. Şunlukda, anyk däl netije  $\beta_4 = -13,3$  sek boldy. Onda ýaşyl duýdurmanyň wagty 26,7 sek bolar.

Anyk däl logikalý ýolyşygyň iş prinsipi: ýolyşyk demirgazyk we günorta köçelerdäki datçikleriň kömegi bilen awtoulaglaryň sany barada maglumat toplayar. Bu maglumatlary görkezilen degisililik funksiýalaryna laýyklykda anyk däl görnüşe öwürýär, soňra bolsa programmanyň içinde gaýtadan işlenilýär, ýaşyl duýdurma wagtynyň üýtgemeginiň alnan bahasy defazzifikasiýalaşdyrylýär (aýdyň görnüşe geçirilýär) we ýolyşygyň signal dolandyryjysyna iberilýär. Bu signala görä, indiki siklde ýolyşygyň ýaşyl duýdurma wagty başgaça bolar.



**4-nji surat.** Anyk däl netijäniň işleri ýerine ýetirilenden soň grafiki interfeýsde düzgünleriň programmasy

**Netije.** Ýaşyl duýdurmanyň wagtyna demirgazyk we gündogar köcäniň ulag sanyna baglylykda we ýaşyl duýdurmanyň üýtgeme wagtyna laýyklykda anyk dälönümiň 75 düzgüni (bu düzgün çatrygyň çylşyrymlygyna görä we ulag akymynyň intensiwligine görä köpeldilip ýa-da azaldylyp bilner) kesgitlenildi we *Mamdaniniň algoritmi* boýunça ýolyşygyň anyk däl modeli düzüldi.

Awtoulaglaryň käbiri ýaşyl duýdurma wagtynda geçmegi başarıyar, galanlary gyzyl duýdurmanyň gutarmagyna garaşyp çatrykda durýar. Bir sikden soň ýolyşygyň öňünde duran şol awtoulaglaryň hemmesi hyzmat edilmédik hasaplanýar. Bu görkeziji ulgamyň netijeliliği bolup, ýolyşygyň berlen mukdardaky sikleri üçin hyzmat edilmédik ulaglaryň ortaça sany alynýar. Şeýlelikde, ulgamyň netijelilik görkezijisini peseltmegen we ulag akymyny düzgünleşdirmegen anyk däl logikalı awtomatlaşdyrylan usuly saylanyldy.

## EDEBIÝAT

1. Alam J., Pandey M. K. «Development of intelligent traffic light system based on congestion estimation using fuzzy logic» IOSR Journal of Computer Engineering (IOSR-JCE) e-ISSN: 2278-0661, p- ISSN: 2278-8727 Volume 16, Issue 3, Ver. VI (May-Jun. 2014), PP 36-44.
2. Castán Rocha, J.A., Ibarra Martínez S., Laria Menchaca J., Terán Villanueva, J.D., Treviño Berrones, M.G., Pérez Cobos, J. and Uribe Agundis, D. (2018) Fuzzy Rules to Improve Traffic Light Decisions in Urban Roads. Journal of Intelligent Learning Systems and Applications, 10, 36-45.
3. Chiu S. «Adaptive Traffic Signal Control Using Fuzzy Logic». Proceedings of the IEEE Intelligent Vehicles Symposium, 1992, pp.98-107.
4. Henry X. Liu, Xuegang Ban, Bin Ran, and Pitu Mirchandani, A Formulation and Solution Algorithm for a Fuzzy Dynamic Traffic Assignment Model, Institute of Transportation Studies, University of California, Irvine, U.S.A, 2002.

5. Heribert Kirschfink, and Claire Chadenas, Traffic Situation Prediction Applying Pattern Matching and Fuzzy Classification, Germany, 1998.
6. Hiroaki Inokuchi, and Shogo Kawakami, Development of the Fuzzy Traffic Assignment Model, Kanasaki University, 2000.
7. John Taplin, Simulation Models of Traffic Flow. Department of Information Management and Marketing, University of Western Australia, 1999.
8. Junaid A. Khan, and Hussein Alnuweiri, A Traffic Engineered Routing Algorithm Based on Fuzzy Logic, Department of Electrical and Computer Engineering, University of BC, Vancouver, Canada, 2002.
9. Mariusz Kaczmarek, Fuzzy Group Model of Traffic Flow, Institute of Computing Science, Poznań University of Technology, 1999.
10. Martin McNeill F., Ellen Thro. Fuzzy Logic. A Practical Approach Boston: Academic Press, 1994.
11. Nakatsuyama M., Nagahashi H., and Nishizuka N. «Fuzzy Logic Phase Controller for Traffic Junctions in the One-Way ArterialRoad». Proceedings of the IFAC Ninth Triennial World Congress, 1984, pp. 2865-2870.
12. Niittymaki J., and Pursula M. «Signal Control Using Fuzzy Logic. Fuzzy Sets and Systems», Vol. 116, 2000, pp. 11-22.
13. Pappis C.P., and E. H. Mamdani. «A Fuzzy Logic Controller for a Traffic Junction». IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics, Vol. SMC-7, No. 10, October 1977, pp. 707-717.
14. Richard Fujimoto, and John Leonard, Grand Challenges in Modeling and Simulating Urban Transportation Systems, Georgia Institute of Technology, 2001.
15. Shruthi K.R. and Vinodha K. «Priority based traffic lights controller using wireless sensor networks» International Journal of Electronics Signals and Systems (IJESS) ISSN: 2231- 5969, Vol-1 Iss-4, 2012 PP 58-61.
16. Tony Smaldone, Traffic Light Simulation: A Study into how Long it Takes Vehicles Stopped at a Red Light to go and to Cross the Light After it Turns Green, Rutgers University, 2001.
17. Yetis Sazi Murat, and Ergun Gedizlioglu, A New Approach for Fuzzy Traffic Signal Control, PamukkaleUniversit& Istanbul Technical University, Turkey, 2001.
18. Yun-Chung Chung, Jung-Ming Wang, and Sei-Wang Chen, A Vision-based Traffic Light Detection System at Intersections, Journal of Taiwan National University: Mathematics, Science & Technology, Vol. 47, No. 1, 2002, 67-86.
19. Вентцель Е.С. Теория вероятностей. – М., 1969.
20. Гасников А.В., Кленов С.Л., Нурминский Е.А., Холодов Я.А., Шамрай Н.Б Введение в математическое моделирование транспортных потоков. Учебное пособие – М.: МФТИ, 2010.
21. Леоненков А.В. Нечеткое моделирование в среде MATLAB и fuzzyTECH. – СПб.: БХВ Петербург, 2005.
22. <https://fuzzymodel.wordpress.com/светофор/>
23. <https://www.mathworks.com/products/fuzzy-logic.html>