

孙康

研究方向

智能网联车多车协同换道控制，微观交通流

发表论文

1. **Kang Sun**, Xiangmo Zhao*, Xia Wu. (2020) A Cooperative Lane Change Model for Connected Vehicles on Two-Lane Highway[M]//CICTP 2020. 2020: 825-837.
2. **Kang Sun**, Xiangmo Zhao*, Xia Wu. (2021). A Cooperative Lane Change Model for Connected and Autonomous Vehicles on Two Lanes Highway by Considering the Traffic efficiency on both lanes. *Transportation Research Interdisciplinary Perspectives*. (Accepted).

知识产权

1. 赵祥模，龚思远，**孙康**等. 多线路公交站台泊位分配及车辆速度引导方法及其系统，发明专利，中国，CN202010652716.5，2020-11-06，已公开
2. 龚思远，赵祥模，**孙康**等. 双车道智能网联车协同换道方法、装置、设备及存储介质，发明专利，中国，CN202011196917.5，2020-10-30，申请已受理
3. Xiangmo Zhao, **Kang Sun**, Siyuan Gong, et. al. Method For Berth Allocation of a Multiline Bus Station and Speed Guidance of Buses, 美国，17134455，2020-12-28，申请已受理
4. **孙康**，龚思远，邓晓峰等. 驾驶员档案信息数据库系统，软件著作权，中国，2019SR0532877，2020-05-28，已授权
5. **孙康**，龚思远，吴霞等. 无线环境监测控制系统，软件著作权，中国，2020SR0877123，2020-08-05，已授权

获奖情况

硕士研究生国家奖学金	2017.11
博士研究生二等学业奖学金	2018.11&2019.11
博士研究生一等学业奖学金	2020.11
优秀研究生荣誉称号	2020.12