红绿灯 1：通过 。 0：不通过

[Signal，last\_time]=signal(t) //返回值是t时刻状态量，该状态持续时间

{

}

车辆状态结构体

Struct car

{

x

v

}

车辆行驶机制

Driving（A）

{

}

主车辆行驶状态判断 汽车编号 N N-1 N-2 …… 2 1 (右边最远为第一辆车，主车为N)

Define 刹车距离=10m

A=Drive\_statue() //返回值 0：匀速行驶 1：加速 2：减速

{

1、查询 编号为N-1号车 的x信息以及 v 速度信息。还得知道本车的v x 信息 和 建议速度Vs。

2、查询前方车辆速度 如果前方速度小于本车则匀速

2、计算安全距离 不断查询 如果小于安全距离 则置2

3、当前方车辆速度大于当前速度 则查询建议速度 如果建议速度大于 则加速

如果建议速度小于，则减速

4、其余匀速

}

虚拟工作区

For(Vs ; Vs--)

{

调用 A=Drive\_statue() 获得行驶状态

开始积分计算 v x

提取v x 数组

}

然后调用一个 Va（真正建议速度）=analys()

Va传给实际工作区 然后调用A=Drive\_statue() 进行真正的积分，改变车辆状态