|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| STT | Tên bài báo | Thông tin | Nội dung | Ref In |
| 1 | A general map matching algorithm for transport telematics applications | * Mohammed A. Quddus Washington Yotto Ochieng Lin Zhao Robert B. Noland * 19 September **2003** Springer-Verlag 2003 | * Liệt kê các thuật toán MM, cách thực hiện, ưu/khuyết điểm * Dữ liệu quá khứ giúp tránh mapping 2 con đường ko liên tiếp nhau * Represent digital road network data: planar model (high efficiency + low complexity) * Diagrammatic: (1)chọn link phù hợp cho vị trí GPS đầu tiên, (2)check tiếp vị trí thứ 2, nếu cùng link thì bỏ vào, nếu ko quay lại bước (1) * TWS (total weight score) = WSHeading + WSperpendicular distance +WSproximity intersection WSrelative position * Sau khi xác định thuộc link nào, ta xác định vị trí vật lý trên link | 2 |
| 2 | Validation of Map Matching Algorithms using High Precision Positioning with GPS | * Mohammed A. Quddus, Robert B. Noland, Washington Y. Ochieng * THE JOURNAL OF NAVIGATION (**2005**),58, 257–271. The Royal Institute of Navigation |  | 3 |
| 3 | A probabilistic map matching method for smartphone GPS data | * Michel Bierlaire, Jingmin Chen, Jeffrey Newman * Swiss National Science Foundation Grant 200021/131998 – Route choice models and smart phone data * Accepted 3 August **2012** |  |  |
| 4 | Map-Matching for Low-Sampling-Rate GPS Trajectories-cameraReady | * Yin Lou, Xing Xie, Chengyang Zhang, Yu Zheng, Wei Wang, Yan Huang * ACM GIS '09 , November 4-6, 2009 |  |  |
| 5 | Adaptive Fastest Path Computation on a Road Network: A Traffic Mining Approach | * Hector Gonzalez, Jiawei Han, Xiaolei Li, Margaret Myslinska, John Paul Sondag * VLDB ‘07, September 23-28, 2007, Vienna, Austria | Driving patterns |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |