

DAFTAR ISTILAH

- Car-following model* : Model yang menggambarkan tentang iringan kendaraan dalam lalu lintas dimana perilaku kendaraan *follower* mengikuti perilaku kendaraan *leader* dalam satu lajur.
- Model Mikroskopik : Model yang menggambarkan iringan kendaraan atau dinamika dari masing-masing kendaraan sebagai fungsi dari posisi dan kecepatan antar kendaraan yang menggunakan persamaan diferensial biasa.
- Model Makroskopik : Model makroskopik merupakan model yang mirip dengan aliran fluida cair pada pipa. Model ini biasanya dimodelkan dengan persamaan diferensial parsial yang berguna untuk mengklasifikasi perilaku rata-rata suatu sistem lalu lintas.
- Intelligent Driver Model (IDM)* : Model alur lalu lintas mikroskopik dimana setiap pengemudi dan kendaraannya merupakan partikel aktif dalam simulasi yang percepatannya merupakan fungsi kontinu yang menggabungkan mode mengemudi berbeda untuk semua kecepatan lalu lintas pada jalan bebas hambatan serta lalu lintas kota.
- Kendaraan *leader* : Kendaraan yang berada pada posisi paling depan di sebuah iringan kendaraan.
- Kendaraan *follower* : Kendaraan yang posisinya dibelakan kendaraan *follower* dan memiliki perilaku yang mengikuti kendaraan *leader*.
- Jarak Aktual Antar *Bumper* (s_a) : Suatu celah atau jarak antar dua *bumper* kendaraan yang dalam penelitian ini diperoleh dari posisi kendaraan *leader* dikurangi dengan posisi kendaraan *follower* dan panjang kendaraan *leader*.
- Desired Gap* (s^*) : Jarak aman yang diinginkan kendaraan *follower* terhadap kendaraan *leader*.

- Comfortable Acceleration* (a) : Ketetapan nilai aman dari percepatan yang diambil dari rata-rata nilai percepatan pada keadaan realistis.
- Comfortable Deceleration* (b) : Ketetapan nilai aman dari perlambatan yang diambil dari rata-rata nilai perlambatan pada keadaan realistis.
- Kecepatan Aktual (v_α) : Kecepatan aktual kendaraan.
- Desired Velocity* (v_0) : Ketetapan nilai kecepatan maksimal kendaraan yang diinginkan pengemudi.
- Jarak Minimum Antar Kendaraan (s_0) : Ketetapan jarak minimum antar kendaraan yang dalam penelitian ini digunakan dalam persamaan *desired gap* (s^*).