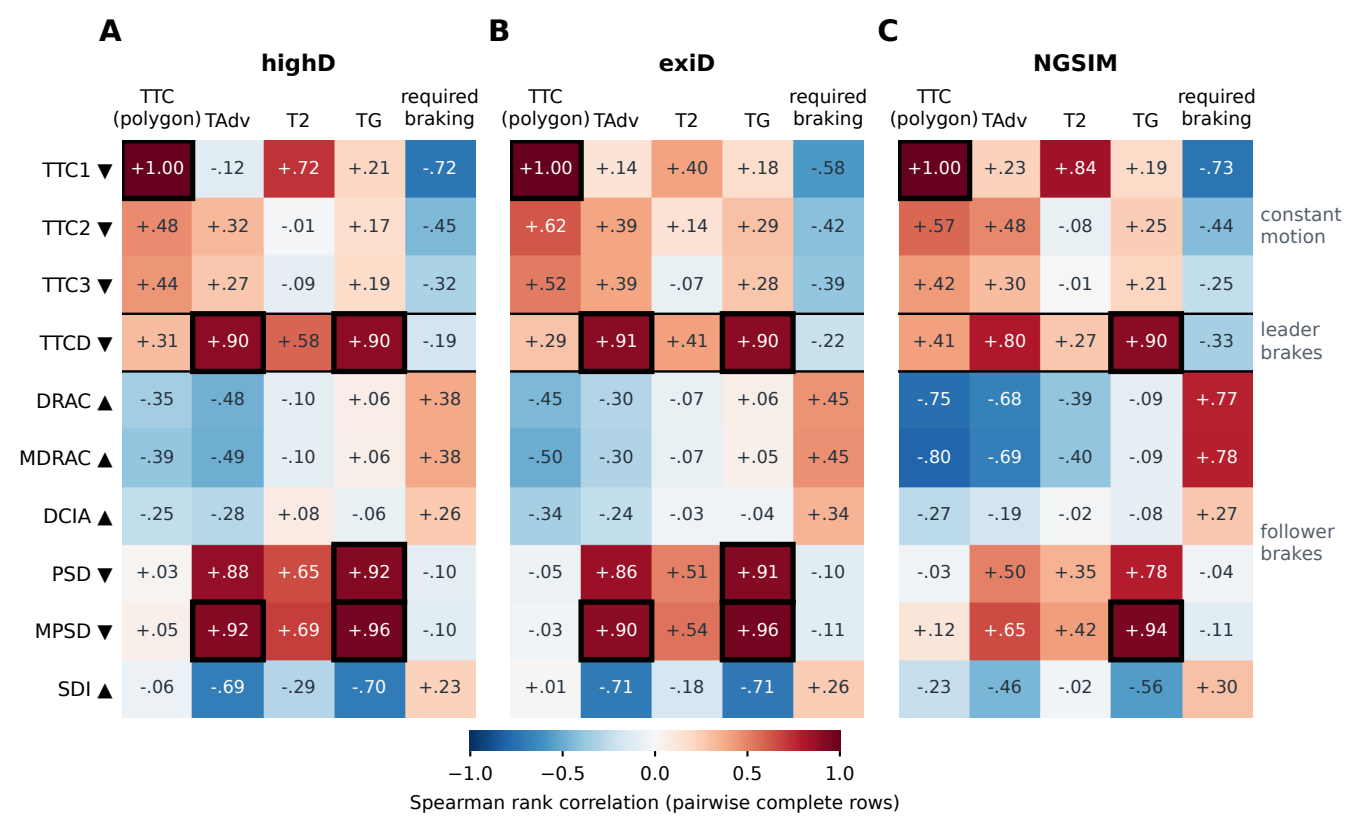

A
highD
B
exiD
C
NGSIM
TTC (polygon)
TAdv
T2
TG
required braking
TTC1 ▼
TTC2 ▼
TTC3 ▼
TTCD ▼
DRAC ▲
MDRAC ▲
DCIA ▲
PSD ▼
MPSD ▼
SDI ▲
+1.00 -.12 +.72 +.21 -.72
+.48 +.32 -.01 +.17 -.45
+.44 +.27 -.09 +.19 -.32
+.31 +.90 +.58 +.90 -.19
-.35 -.48 -.10 +.06 +.38
-.39 -.49 -.10 +.06 +.38
-.25 -.28 +.08 -.06 +.26
+.03 +.88 +.65 +.92 -.10
+.05 +.92 +.69 +.96 -.10
-.06 -.69 -.29 -.70 +.23
+1.00 +.14 +.40 +.18 -.58
+.62 +.39 +.14 +.29 -.42
+.52 +.39 -.07 +.28 -.39
+.29 +.91 +.41 +.90 -.22
-.45 -.30 -.07 +.06 +.45
-.50 -.30 -.07 +.05 +.45
-.34 -.24 -.03 -.04 +.34
-.05 +.86 +.51 +.91 -.10
-.03 +.90 +.54 +.96 -.11
+.01 -.71 -.18 -.71 +.26
+1.00 +.23 +.84 +.19 -.73
+.57 +.48 -.08 +.25 -.44
+.42 +.30 -.01 +.21 -.25
+.41 +.80 +.27 +.90 -.33
-.75 -.68 -.39 -.09 +.77
-.80 -.69 -.40 -.09 +.78
-.27 -.19 -.02 -.08 +.27
-.03 +.50 +.35 +.78 -.04
+.12 +.65 +.42 +.94 -.11
-.23 -.46 -.02 -.56 +.30
constant motion
leader brakes
follower brakes
−1.0 −0.5 0.0 0.5 1.0
Spearman rank correlation (pairwise complete rows)