

- Turing machines[J]. *Journal of Statistical Physics*, 1980, 22(5): 563 – 591.
- [9] FEYNMAN R. Simulating physics with computers[J]. *International Journal of Theoretical Physics*, 1982, 21(6): 467 – 488.
- [10] HAN K H, KIM J H. Quantum-inspired evolutionary algorithm for a class of combinatorial optimization[J]. *IEEE Transactions on Evolutionary Computation*, 2002, 6(6): 580 – 593.
- [11] WANG Y, FENG X Y, HUANG Y X, et al. A novel quantum swarm evolutionary algorithm and its applications[J]. *Neurocomputing*, 2007, 70(4): 633 – 640.
- [12] LI Y, JIAO L C. An effective method of image edge detection based on parallel quantum evolutionary algorithm[J]. *Signal Processing*, 2003, 19(1): 69 – 74.
- [13] 李盼池. 基于量子位Bloch坐标的量子遗传算法及其应用[J]. *控制理论与应用*, 2008, 25(6): 985 – 989.
(LI Panchi. Quantum genetic algorithm based on bloch coordinates of qubits and its application[J]. *Control Theory & Applications*, 2008, 25(6): 985 – 989.)
- [14] STORN R, PRICE K. Differential evolution-a simple and efficient heuristic for global optimization over continuous spaces[J]. *Journal of Global Optimization*, 1997, 11(4): 341 – 359.
- [15] WANG L, LI L P. An effective hybrid quantum-inspired evolutionary algorithm for parameter estimation of chaotic systems[J]. *Expert Systems with Application*, 2010, 37(2): 1279 – 1285.

作者简介:

- 任子武 (1976—), 男, 助理研究员, 博士, 研究方向为计算智能理论与应用、复杂系统仿真, E-mail: zwren@iipc.zju.edu.cn;
- 熊 蓉 (1972—), 女, 副教授, 研究方向为智能环境建模、多智能体协作, E-mail: rxiong@iipc.zju.edu.cn.

下 期 要 目

- 基于深度优先搜索算法的连铸过程调度方法的研究 孙亮亮, 刘 炜, 柴天佑
- 基于自适应和神经动力学的轮式移动机器人路径跟踪控制 曹政才, 赵应涛, 吴启迪
- 具有随机协议网络化系统的 H_∞ 滤波 周佩冬, 俞 立, 宋洪波, 欧林林
- 基于信息分享机制的粒子滤波算法及其在视觉跟踪中的应用 邱雪娜, 刘士荣, 吕 强
- 连续计时离散事件系统监控及其可观性 王 飞, 罗继亮
- 基于证据理论的迭代多步预测方法研究 洪 贝, 胡昌华, 姜学鹏
- 一种基于DMC的新型预测PID控制器及其整定 罗运辉, 刘红波, 贾 磊, 张绪光
- 基于输出时滞方法的非均匀采样数据系统传感器故障检测 邱爱兵, 姜 斌
- 基于智能交通信息的预期与适应性元胞传输模型 陈喜群, 杨新苗, 李 力, 史其信
- 交通控制中的展宽段设计与信号配时的优化 王殿海, 郭伟伟, 宋现敏, 路 婷
- 基于图论的路网交通检测器之布点 林培群, 徐建闽
- 基于Levenberg-Marquardt算法和Generalized S-变换的无绝缘轨道电路补偿电容的故障检测
..... 赵林海, 许俊杰, 刘伟宁, 蔡伯根
- 过饱和交通状态下的停车延误协调控制模型 卢 凯, 徐建闽, 李 林
- 船舶双舵同步补偿控制 刘 胜, 常绪成, 李高云