

论文与报告

应用进化策略的城域交叉路口分级模糊控制

[李威武](#) [王慧](#) [邹志君](#) [钱积新](#)

(浙江大学工业控制技术国家重点实验室)

Abstract 提出一种面向城域单交叉路口的自适应分级模糊控制系统,采用进化策略对分级模糊控制器的模糊隶属度函数进行离线优化调整.该控制系统不仅具有分级模糊控制的优点,同时能使模糊隶属度函数根据不同的交通情况自适应地变化,从而改善控制效果.对一个具有直行和左转车流运动的四向交叉路口进行的仿真表明了该方法能比定时控制和隶属度函数固定的分级模糊控制取得更好的控制效果.

Keywords [进化策略](#); [模糊控制](#); [城域交叉路口](#); [交通控制](#); [自适应调整](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP18