

## عنوان مقاله:

یک ساختار انعطاف پذیر برای سیستمهای ربات های گروهی در محیطهای ناشناخته

## محل انتشار:

کنگره ملی مهندسی برق، کامپیوتر و فناوری اطلاعات (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

## نویسندگان:

پژمان شاه حسینی - دانشگاه رازی

غلامرضا کریمی - دانشگاه رازی

آرش احمدی - دانشگاه رازی

راحله فریادرس - دانشگاه رازی

## خلاصه مقاله:

سیستمهای ربات های گروهی دارای کاربردهای بسیار مهمی هستند. از جمله کمک به جستجو و ارائه اطلاعات، ردیابی محیطهای فاصله محور و ... . آنها قابلیت اجرای اعمالی که ممکن است ماورای توانایی ربات های فردی باشند را فراهم میکنند، از جمله حمل بارهای سنگین، قابلیت مانور در محیطهای گوناگون و پیچیده و ... . در مورد کاربردهای این ربات ها در شرایط و مکان های حساس نیاز است که اطمینان حاصل نماییم که سیستم تنظیم شده، بسیار قابل اطمینان است. در این مقاله ما به بررسی یک ساختار از سیستم گروهی از ربات های مستقل را برای ایجاد عملکرد سیستمهای رباتی مستقل بسیار پایدار در محیط های ناشناخته می پردازیم. این ساختار دارای ویژگیهای مهمی می باشد که برای دستیابی به سیستمهای گروهی پایدار با قابلیت عملکرد در محیطهای ناشناخته به منظور انجام ماموریت خاص ضروری می باشد

## کلمات کلیدی:

ربات های گروهی ، محیطهای ناشناخته ، پایدار ، IC-PJ ، نقطه کنترل

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/210961>

