

عنوان مقاله:

مسیریابی ربات متحرک در یک محیط دینامیکی مبتنی بر هورمون

محل انتشار:

همایش ملی پژوهش های کاربردی در علوم و مهندسی (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 1

نویسندگان:

ب مهدوی پرچین - کارشناسی ارشد نرم افزار، علوم و تحقیقات اردبیل

م سالمی - کارشناسی ارشد مکترونیک، دانشگاه آزاد اسلامی واحد اهر

ب نجف پور - کارشناسی ارشد نرم افزار، علوم و تحقیقات اردبیل

اباصلت جلالت - کارشناسی ارشد نرم افزار، دانشگاه آزاد اسلامی واحد گرمی

خلاصه مقاله:

مسیریابی ربات و طر حریزی همزمان از روی اطلاعات ورودی سنسورهای آن یکی از مهارت های لازم و اساسی ربات متحرک است. لذا تحقیقات قابل توجهی روی چالش های تکنیکی این مساله تمرکز شده است. یکی از اینچالش ها این است که ربات چگونه و از چه مسیری با حرکت در محیط عمل جستجو را انجام داده و نقشه محیط را به گونه ای بیابد تا بتواند به هدف خود برسد. در این مقاله با الهام از نحوه ترشح هورمون در بدن انسانطرحی را پیشنهاد می کنیم که ربات متحرک بتواند از موانع پیش روی خود عبور کرده و با استفاده از اطلاعات دریافتی از محیط هدف مورد نظر را پیدا کند. در این طرح با تبادل کردن پیام های منطقی بین ربات و ایستگاه های تعبیه شده در مسیر که ایستگاه های میانی به عنوان مقصدهای میانی به عنوان نقاطی که عبور ربات از آنها باعث بالا رفتن دقت طرح ریزی مسیر تولیدی توسط ربات می شود، استفاده می کند

کلمات کلیدی:

مسیریابی، ربات متحرک، هورمون، محیط دینامیکی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/291018>

