

## عنوان مقاله:

مسیریابی احتمالاتی مبتنی برنقشه به رو مجموعه فازی

## محل انتشار:

کنفرانس ملی فن آوری، انرژی و داده با رویکرد مهندسی برق و کامپیوتر (سال: 1394)

تعداد صفحات اصل مقاله: 4

## نویسندگان:

اصیل المهدی - دانشکده ریاضی و علوم کامپیوتر دانشگاه امیرکبیر

علی محدث خراسانی - دانشکده ریاضی و علوم کامپیوتر دانشگاه امیرکبیر

راحله نیک عمل - دانشکده ریاضی و علوم کامپیوتر دانشگاه امیرکبیر

## خلاصه مقاله:

در این مقاله یک الگوریتم برای روش prm با استفاده از مجموعه فازی ارائه شده است روش پیشنهادی تحت عنوان مسیریابی احتمالاتی مبتنی برنقشه به روش فازی و به اختصار PRM fuzzy معرفی شده است این الگوریتم به جهت استفاده ربات در مناطق سخت در مناطق پرمانع که ربات برای رسیدن به هدف ملزم به عبور از روی موانع می باشد طراحی شده است درحقیقت این الگوریتم کارایی بسیار مطلوبی برای ربات های امدادگر و نظیر آن دارد درگام نخست با استفاده از مجموعه فازی به میزان سختی موانع میزان صعب العبور بودن موانع به تمام مانع ها یک وزن اختصاص داده میشود و درگام دوم با استفاده از الگوریتم PRM و بالحاظ کردن میزان وزن موانع نقشه را ه ایجاد میشود و در نهایت کم هزینه ترین مسیر بین دونقطه دلخواه بر روی گراف تشکیل شده درگام دوم به عنوان خروجی الگوریتم ارائه میشود

## کلمات کلیدی:

الگوریتم حریمانه ، پرس وجوی چندگانه ، مجموعه فازی ، مسیریابی احتمالاتی ، مبتنی برنقشه

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/396536>

