

عنوان مقاله:

بررسی عدم قطعیت در مسئله مکان یابی و تهیه نقشه به طور همزمان در ربات های متحرک

محل انتشار:

دومین همایش ملی پژوهش های کاربردی در علوم کامپیوتر و فناوری اطلاعات (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 11

نویسندگان:

مقداد پاک نژاد - دانشکده برق و کامپیوتر، دانشگاه یزد، ایران

حامد شهبازی - دانشکده فنی و مهندسی، دانشگاه اصفهان، ایران

خلاصه مقاله:

برای حرکت دقیق یک روبات خودگردان، بایستی روبات مورد نظر یک نقشه دقیق از محیط پیرامون خود داشته باشد و برای ایجاد این مسیر باید موقعیت دقیق رباط مشخص باشد. مسئله مکان یابی و ایجاد نقش به طور هم زمان، تحقیق درباره این فرضیه است که اگر وسیله متحرک اتوماتیکی و یک محیط ناشناس و از موقعیت نامعلوم شروع به حرکت کند، آن گاه به طور افزایشی نقشه ای از محیط تهیه می شود به طوری که نقش ایجاد شده به طور هم زمان برای محاسبه دقیق موقعیت وسیله به کار می رود. در این مقاله، به بررسی عدم قطعیت در روش حل مسئله مکانی یا پی و ایجاد نقش به طور هم زمان پرداخت خواهد شد.

کلمات کلیدی:

عدم قطعیت، ربات های متحرک، مکان یابی، تهیه نقشه، مکان یابی و تهیه نقشه همزمان

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/454939>

