

عنوان مقاله:

کاربرد برنامه ریزی واکنشی در محیط های توزیع شده پویا

محل انتشار:

نهمین کنفرانس سالانه انجمن کامپیوتر ایران (سال: 1382)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسندگان:

سامان هراتی زاده - دانشکده مهندسی کامپیوتر دانشگاه صنعتی شریف

غلامرضا قاسم ثانی - دانشکده مهندسی کامپیوتر دانشگاه صنعتی شریف

خلاصه مقاله:

مسابقات روباتهای فوتبالیست، دارای پیچیدگی هایی است که آن را مستعد اجرای کارهای تحقیقاتی و تجربی در زمینه هوش مصنوعی ساخته است. یکی از شاخه های عمده در هوش مصنوعی «برنامه ریزی» است که به مساله یافتن برنامه هایی می پردازد که اجرای آنها توسط یک یا چند مامور، هدفی خاص را برآورده می سازد. برنامه ریزی روش های گوناگونی دارد. ما تعدادی از این روش ها را برای به کار گرفته شدن در دامنه روباتهای فوتبالیست رده شبیه سازی، بررسی کردیم. نتایج حاصل، نشان میدهد که شیوه برنامه ریزی واکنشی، برای محیط های پویا و غیر شفاف که در آن اطلاعات مامور درباره محیط، اندک و نادقیق است، مناسب تر از سایر روش ها است. همچنین مشخص شد که استفاده از یک ساختار مبتنی بر قواعد، برای تولید برنامه ریز واکنشی، علاوه بر افزایش سرعت عمل برنامه ریزی انعطاف پذیری آن را نیز بالامی برد.

کلمات کلیدی:

برنامه ریزی، هوش مصنوعی، روبوکاب

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/45834>

