

عنوان مقاله:

تعین مسیر برای یک روبات موبایل در محیط ناشناخته به کمک کنترلر هوشمند

محل انتشار:

سومین کنفرانس ملی و اولین کنفرانس بین المللی پژوهش هایی کاربردی در مهندسی برق، مکانیک و مکاترونیک (سال: 1394)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

نوید مشتاقی یزدانی - کارشناس ارشد مکاترونیک، دانشگاه فنی دانشگاه تهران، آزمایشگاه مکاترونیک و سیستم های هوشمند

مجید فدایی - دانشجوی کارشناسی ارشد مکاترونیک، دانشگاه آزاد اسلامی واحد گناباد

خلاصه مقاله:

مسیریابی ربات یکی از مباحث مهم و کلیدی در زمینه رباتیک می باشد. در این مقاله روشی برای یافتن امن ترین و بهینه ترین مسیر برای حرکت ربات متحرک در محیط ناشناخته معرفی شده است. بدین صورت که کنترلر هوشمند پیشنهادی با تحلیل اطلاعات دریافتی از سنسورها، خروجی لازم برای حرکت ربات را براساس جهت های هشت گانه مشخص می کند. کارایی روش مزبور از طریق نتایج آزمایشات در محیط های با مانع مورد ارزیابی قرار می گیرد.

کلمات کلیدی:

کنترلر هوشمند، موبایل ربات، سنسور، مسیریابی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/478778>

