

## عنوان مقاله:

مقایسه روشهای ساخت نگاشت شبکه‌های در روباتهای متحرک و روشهای کاهش عدم قطعیت در داده‌های سونار با استفاده نظریه ترکیب اطلاعات سنسوری

## محل انتشار:

اولین کنگره مشترک سیستم های فازی و سیستم های هوشمند (سال: 1386)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

## نویسندگان:

کاووه احمدی - دانشگاه علم و صنعت ایران، پژوهشکده الکترونیک، آزمایشگاه تحقیقاتی اب

خوشنام شجاعی ارانی - دانشگاه علم و صنعت ایران، پژوهشکده الکترونیک، آزمایشگاه تحقیقاتی اب

علیرضا محمدشهری - دانشگاه علم و صنعت ایران، پژوهشکده الکترونیک، آزمایشگاه تحقیقاتی اب

## خلاصه مقاله:

در این مقاله، به مقایسه روشهای گوناگون ساخت نگاشت شبکه ای در روباتهای متحرک با استفاده از داده های سونارپرداخته شده و این روشها را از منظر کیفی، کمی و قابلیت پیاده سازی مورد بررسی قرار میدهم. به منظور غلبه بر عدم قطعیت موجود در داده های سونار از روشهای گوناگون ترکیب اطلاعات سنسوری استفاده شده است. روشهای به کار گرفته شده عبارتند از: ترکیب مبتنی بر استدلال شهودی دمپستر-شفر، ترکیب فازی، ترکیب مبتنی بر سه گوش سازی و ترکیب مقادیر هم رأی. معیارهای مقایسه ی روشها را، خطای مؤثر بین نگاشت واقعی و شبیه سازی شده، ضریب پوشش و هزینه محاسباتی در نظر گرفته ایم.

## کلمات کلیدی:

ترکیب اطلاعات سنسوری، روبات متحرک، سونار، نگاشت شبکه ای

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/52651>

