

## عنوان مقاله:

بررسی الگوریتم های مسیریابی در ربات ها

## محل انتشار:

همایش ملی علوم و مهندسی کامپیوتر آینده پژوهشی-سرزمین پایدار (سال: 1395)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

## نویسندگان:

رضا خداپنده لو - مدرس ، دانشگاه علمی کاربردی خانه کارگر واحد شهرقدس

مریم ملکی - دانشجوی کارشناسی ، دانشگاه علمی کاربردی خانه کارگر واحد شهرقدس

نیلوفر حسنی - دانشجوی کارشناسی ، دانشگاه علمی کاربردی خانه کارگر واحد شهرقدس

سهیلا سلیمانی - دانشجوی کارشناسی ، دانشگاه علمی کاربردی خانه کارگر واحد شهرقدس

## خلاصه مقاله:

یک از مشکلات چالش برانگیز در زمینه ی رباتیک، مسیریابی ربات ها است و با توجه به هزینه های بالای محاسباتی و پیچیدگی ناشی از تعداد ربات ها و تعداد موانع است. در علم رباتیک برنامه ریزی حرکت ربات یکی از شاخصه های مهم تحقیقاتی است که هدف آن یافتن مسیری بهینه از نقطه ی شروع به هدف و عاری از تصادم با موانع موجود در محیط ربات است. در این مقاله ما به بررسی ربات های هوشمند جهت بکارگیری در نقش های مختلف و چگونگی راهکارهای مسیریابی و طراحی نقشه می پردازیم.

## کلمات کلیدی:

ربات کروی ، مثلث بندی دلونی، مسیر حرکت ربات های متحرک، شبکه عصبی

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/605129>

