

عنوان مقاله:

کنترل سیستم های چندعامله در مسیر خاص

محل انتشار:

هفدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

حسن صیادی - استادیار دانشکده مهندسی مکانیک

علی سلطانی - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشکده مهندسی مکانیک

خلاصه مقاله:

در این مقاله هدف کنترل سیستم های چندعامله در مسیری خاص شامل رسیدن عاملها به نقطه ی ابتدایی و ادامه دادن مسیری بهترین وضعیت برای انجام فعالیت در آن مسیر است در مقاله حاضر با تکیه بر مفاهیمی همچون ورونوی و گرافهای مجاورت سعی در استخراج الگوریتم های زمان گسسته و زمان پیوسته ای که قابل تعمیم به هر مقیاسی باشند براساس بهینه سازی یک تابع وزنی از فاصله نقطه ی هدف با هر عامل به نام مساله n - میان گین پیوسته و حل مساله فرمت وبر است.

کلمات کلیدی:

ورونوی، گرافهای مجاورت ، الگوریتم ، کنترل، مسیر، سیستم های چندعامله، تابع وزنی، شبیه سازی.

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/90339>

