

عنوان مقاله:

رویکرد بهینه سازی برای یک ربات climbing با ردیابی هدف در WSNs

محل انتشار:

ششمین کنفرانس دستاوردهای نوین و به روز در علوم مهندسی و فناوری های جدید (سال: 1398)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

محمدحسین موزن رضامحله - کارشناسی ارشد مهندسی نرم افزار دانشگاه آزاد اسلامی واحد رشت

حمیده فرج پورپیربستی - دانشجو دکترای مهندسی کامپیوتر گرایش هوش مصنوعی، دانشگاه آزاد اسلامی واحد لاهیجان

خلاصه مقاله:

رباتها در حال توسعه برای کاربردهای مختلف هستند. فضای محدود نیاز به یک سیستم حرکت فشرده با قابلیت صعود عمودی و بالای بالای سر دارد. برای دستیابی به گذار سطحی، از سیستم تعامل هندسی فرمان و نیروی استاتیک استفاده میشود. از جمله این روشها می توان به منظور ارائه اطلاعات مکانی برای سرویسهای مکان یاب مختلف، به ویژه در محیطهای بسته، از آنها استفاده کرد. این ساختار برای یک ربات wall مغناطیسی طراحی شده است تا به تدریج نیروی مغناطیسی را هنگامی که بین سطوح مغناطیسی عمود است، کاهش دهد. این مقاله فرآیند طراحی یک ربات climbing دیواره مغناطیسی را توصیف میکند. برای حل مشکل ردیابی هدف، استقرار یک مدل سیستم ضروری است. در طول دو دهه گذشته، بسیاری از محققان چندین طرح تایید هویت کاربر از راه دور را پیشنهاد کرده اند. محققان به طور مداوم تلاش میکنند تا امنیت در سیستم اتوماسیون مواد را با معرفی چندین ویژگی به کار خود افزایش دهند. یک نمونه اولیه بر مبنای ابعاد بهینه ساخته شده است.

کلمات کلیدی:

انتقال سطح، شبکه های حسگر بی سیم (WSN)، ردیابی هدف، نیروی استاتیک، هندسه فرمان تعامل (Sgl).

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/983058>

