

عنوان مقاله:

شبیه سازی تحمل خطا برای یک سیستم کنترل هوشمند جابجایی گاردریل

محل انتشار:

فصلنامه هوشمندسازی و اینترنت اشیا، دوره 1، شماره 1 (سال: 1398)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

محمد معصوم زاده - دانشجوی کارشناسی ارشد معماری کامپیوتر، دانشگاه صنعتی امیرکبیر

سعادت پورمظفری - عضو هیئت علمی دانشکده کامپیوتر و فناوری اطلاعات، دانشگاه صنعتی امیرکبیر -

کوروش منوچهری کلانتری - عضو هیئت علمی گروه مهندسی کامپیوتر، دانشگاه صنعتی امیرکبیر

امیررضا کاظم زاده - دانشجوی کارشناسی ارشد معماری کامپیوتر، دانشگاه صنعتی امیرکبیر

خلاصه مقاله:

در ب سیاری از کلان شهر های جهان از خودروی جابجا کننده گاردریل استفاده می شود تا در زمان وقوع راهبندان های یک طرفه با قرض گرفتن یک لاین از م سیرکم تردد و اضافه کردن آن به لاین های م سیر پر تردد بخ شی از بار ترافیک کاسته شود، با هوشمند سازی این سیستم دقت انجام این فرآیند و سرعت این جابجایی افزایش می یابد. با خودکار سازی این سیستم عوامل جانبی دیگری نیز باید بررسی گردد که از مهمترین آن ها کنترل بروز خطا در سیستم است چون با عملکرد ناصحیح سیستم امکان بروز مشکلات جبران ناپذیری وجود دارد پس سیستم کنترل کننده آن باید از حداکثر قابلیت اطمینان برخوردار باشد. در این مقاله با بهره گیری از تکنیک هایی نظیر مدل مارکوف به بررسی و شبیه سازی قابلیت تحمل خطا پرداخته شده است تا قابلیت اطمینان سیستم جابجا کننده هوشمند گاردریل را به میزان قابل قبولی افزایش دهد.

کلمات کلیدی:

تحمل پذیری خطا، مدل مارکوف، قابلیت اطمینان، کنترل هوشمند ترافیک، سیستم جابجا کننده گاردریل

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/991398>

