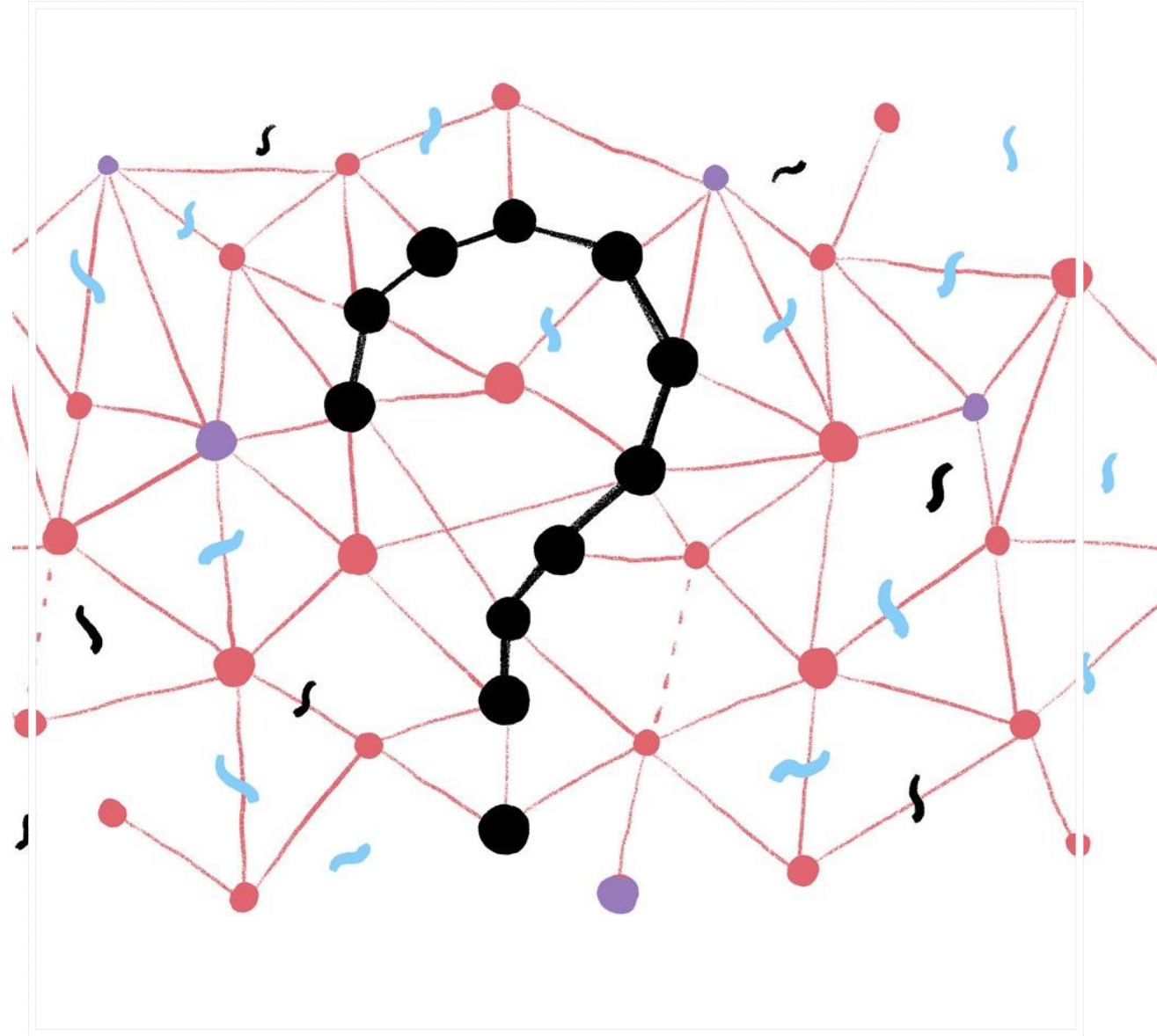
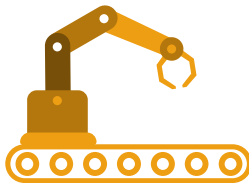




طراحی الگوریتم ربات هدایت پذیر زیر دریایی



تشریح و تعریف مسئله

❖ هدف

۱- دستیابی به یک الگوریتم خودسامانده برای تشخیص و بازسازی خطا و

خرابی سامانه خودگردان

۲- ساده‌سازی الگوریتم جهت پیاده‌سازی و اجرا

۳- ارائه راه‌کار جهت پیاده‌سازی نرم‌افزاری برای توابع پیچیده ریاضی

۴- ارائه راه‌های تست و ارزیابی



چرایی و دلیل مسئله

الگوریتم‌های هوشمندی برای تشخیص نوع خرابی در موقع اختلال یا خرابی

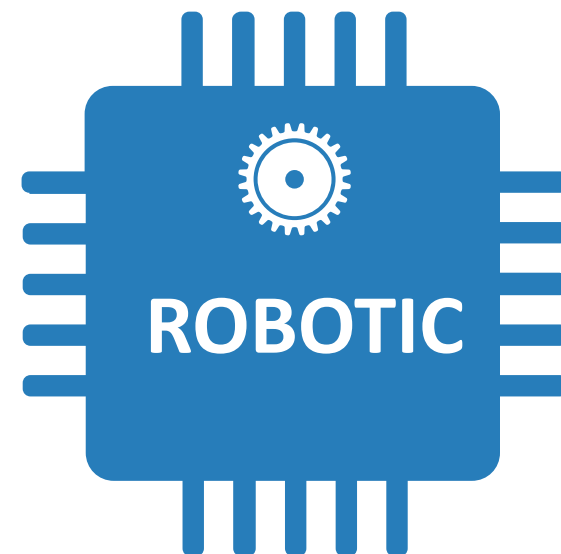


هر یک از سنسورهای سامانه

نیاز به گزارش مقدار صحیح حالت سنسور به کامپیوتر مرکزی



نیاز به رصد حالات سامانه در هر لحظه



الزامات فنی

کارآمد بودن الگوریتم پیشنهادی



قابل پیاده‌سازی الگوریتم بر روی سخت‌افزار سامانه

حدود ۶ ماه زمان برای
مرحله شبیه‌سازی