

عنوان مقاله:

یافتن مسیر بهینه بدون تصادف در سیستم اطلاعات مکانی همراه

محل انتشار:

همایش سیستم های اطلاعات مکانی 84 (سال: 1384)

تعداد صفحات اصل مقاله: 12

نویسندگان:

محمدرضا ملک - مرکز تحقیقات نقشه برداری سازمان نقشه برداری کشور

محمودرضا دلاور - گروه مهندسی نقشه برداری دانشکده فنی دانشگاه تهران

Andrew U. Frank - Dept. of Geoinformation and Cartography, Technical University of Vienna, Vienna, Austria

خلاصه مقاله:

با وجود رشد زیادی که در پردازشگری همراه شاهد بوده ایم کماکان کاسیتیهای نظامدار و اساسی در آن وجود دارد. کمبودهای یاد شده با عنوان کمبود منابع (منابع پردازشی، مخابراتی، رابط کاربر و دیگرها) طراحی و پیاده سازی یک سیستم اطلاعات همراه را بسیار دشوار می سازند. یکی از مباحث پر اهمیت در ناوبری، یافتن مسیرهای بدون تصادف و مطمئن می باشد. این مبحث در حرکت آدمواره ها، سیستمهای هوشمند ترابری و هر سیستم ناوبری خود کاربرد گسترده ای دارد. در اغلب فعالیت های پیشین برای یافتن مسیرهای بدون تصادف سطح ارتفاعی و سرعت ششی متحرک ثابت فرض شده و نقطه هدف از قبل تعریف شده می باشد. از سوی دیگر وجود یک چارچوب مرجع عمومی برای فضا و زمان نیز مفروض داشته شده است. نیک روشن است که مفروضات گفته شده در محیطهای همراه و برای عموم اشیاء متحرک در شبکه های اطلاعاتی برقرار نمی باشند. ما در این مقاله روشی برای حل مساله در محیطهای همراه بر پایه تجزیه فضا-زمان ارائه داده ایم. آموزه و روش پیشنهادی بدون نیاز به مفروضات پیشین، در محیطهای همراه و یکسیستم های اطلاعات مکانی همراه یا Mobile GIS قابل پیاده سازی است. روش پیشنهادی را می توان در هر نوع شبکه مرکزی و توزیع یافته اعمال نمود. صحت مطالب نظری یا شبیه سازی و همچنین طراحی یک شبیه سازی و همچنین طراحی یک شبکه همراه برای کنترل قایقهای تفریحی در دریاچه Wörthersee در کشور اتریش تایید می گردد.

کلمات کلیدی:

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/3651>

