

Planificarea traiectoriilor roboților mobili

Asl et al. (2014) propun metoda ARO pentru optimizarea traiectoriilor unor roboți mobili.

Întrebări

1. Explicați problema de optimizare. De ce este nevoie de optimizarea traiectoriilor în acest caz? Ce metode au mai fost folosite? Prezentați cel puțin două metode în afară de ARO. Ce rezultate au fost obținute? Care sunt avantajele și dezavantajele metodelor?
2. Explicați metoda ARO. Implementați și testați metoda pe un exercițiu de laborator. Comparați rezultatele cu cele obținute de o altă metodă cunoscută.

Bibliografie

Asl, A. N., Menhaj, M. B., and Sajedin, A. (2014). Control of leader-follower formation and path planning of mobilerobots using asexual reproduction optimization (ARO). *Applied Soft Computing*, 14:563–576.