

Localizarea agenților autonomi

Gutiérrez and Atkinson (2011) folosesc algoritmi genetici pentru localizare.

Întrebări

1. Explicați problema de localizare a roboților. Ce metode au fost folosite în literatură? Descrieți cel puțin două metode și explicați avantajele și dezavantajele lor. Este nevoie de optimizare? Motivați.
2. Explicați și implementați metoda propusă de Gutiérrez and Atkinson (2011) pentru un exemplu sintetic (fără localizare). Comparați rezultatele cu cele obținute cu o altă metodă cunoscută. Care sunt avantajele și dezavantajele metodelor pentru problema considerată?

Bibliografie

Gutiérrez, F. and Atkinson, J. (2011). Evolutionary constrained self-localization for autonomous agents. *Applied Soft Computing*, 11:3600–3607.