



## بخشی از ترجمه مقاله

عنوان فارسی مقاله :

مکان یابی و رهیابی در اماکن سرپوشیده،  
مستقل از فناوری های مبتنی بر سنسور

عنوان انگلیسی مقاله :

Indoor Localization and Navigation Independent of Sensor  
Based Technologies



توجه !

این فایل تنها قسمتی از ترجمه میباشد. برای تهیه مقاله ترجمه شده کامل  
با فرمت ورد (قابل ویرایش) همراه با نسخه انگلیسی مقاله، [اینجا](#) کلیک نمایید.



## بخشی از ترجمه مقاله

### 6 Conclusions

This article discusses why localization methods for indoor environments that are relying on sensors embedded in the environment may prove to be a roadblock for a widespread dissemination of indoor location-based services. In comparison, methods of localization and navigation *independent* of sensor-based technologies are immediately and ubiquitously applicable, at least to some degrees: decentralized knowledge sharing (Section 3) requires only memory for the trajectories traveled in the environment, dialog-based localization (Section 4) requires already a map of the environment, and vision-based localization (Section 5) then requires a BIM of the environment.

Methods of indoor localization and navigation working independently of the physical infrastructure are particularly relevant in environments that

- do not provide any external sensors for localization;
- do provide external sensors (such as WiFi) but lack their fingerprinting required for localization;
- do provide external sensors, but they are either blocked or damaged (such as in emergency situations);

#### ۶. نتیجه گیری

در مقاله حاضر، در مورد اینکه چرا روش های مکان یابی برای محیط های سرپوشیده مبتنی بر سنسور ممکن است در توزیع وسیع در خدمات مبتنی بر موقعیت، مسدود گردند، بحث شده است. در مقایسه با آن، روش های مکان یابی و رهیابی مستقل از تکنولوژی های مبتنی بر سنسور با سرعت زیاد و در همه جا قابل اجرا هستند؛ دست کم در سطوحی چون اشتراک گذاری دانش غیر متمرکز (بخش سوم) که تنها نیازمند حافظه برای ثبت مسیر طی شده در محیط است، مکان یابی مبتنی بر محاوره (بخش ۴) که نیازمند به یک نقشه از محیط بوده و در نهایت مکان یابی مبتنی بر دیدن (بخش ۵) که نیازمند به یک BIM از محیط مورد نظر است. روش های مکان یابی و رهیابی داخلی که به صورت مستقل از زیر ساخت فیزیکی کار می کنند، به طور خاص مناسب برای محیط هایی است که:

1. هیچ سنسور خارجی برای مکان یابی تدارک دیده نشده باشد
2. سنسور های خارجی مانند WiFi وجود داشته ولی فاقد تشخیص هویت مورد نیاز برای مکان یابی هستند
3. دارای سنسورهای خارجی هستند اما این سنسورها مسدود شده و یا صدمه دیده اند (به مانند شرایط اورژانس) و همزمان نیاز به رهیابی برای مردم وجود دارد.



### توجه!

این فایل تنها قسمتی از ترجمه میباشد. برای تهیه مقاله ترجمه شده کامل با فرمت

ورد (قابل ویرایش) همراه با نسخه انگلیسی مقاله، [اینجا](#) کلیک نمایید.

برای جستجوی جدیدترین مقالات ترجمه شده، [اینجا](#) کلیک نمایید.