



بخشی از ترجمه مقاله

عنوان فارسی مقاله :

یک الگوریتم برنامه‌ریزی مسیر برای پارک اتوماتیک موازی

عنوان انگلیسی مقاله :

A path-planning algorithm for parallel automatic parking



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

VI. CONCLUSION

One kind of shortest path-planning algorithm of non-holonomic vehicle parallel auto-parking in a certain condition has been proposed. A feasible model with iterative

parking operation in narrow space is developed by improving the shortest path-planning algorithm. Several collision circumstances are considered to plan the start and end position region which makes the vehicle move with no collision. And the model is verified in vehicle dynamics model by high-precision vehicle dynamics simulation software with the consideration of speed of rotating the steering wheel. The results show the effectiveness of the proposed parallel parking algorithm in practical environment.

6- نتیجه گیری

یکی از انواع الگوریتم‌های برنامه‌ریزی کوتاه‌ترین مسیر پارک اتوماتیک موازی وسیله نقلیه هولونومی تحت شرایط معین در این مقاله پیشنهاد گردید. یک مدل امکان‌پذیر با عملیات پارک تکراری در فضای تنگ با ارتقای الگوریتم برنامه‌ریزی کوتاه‌ترین مسیر به دست آمد. شرایط برخورد مختلفی برای برنامه‌ریزی ناحیه موقعیت ابتدایی و انتهای مد نظر قرار گرفته‌اند که منجر به حرکت وسیله نقلیه بدون برخورد خواهند گردید و مدل در مدل دینامیکی وسیله نقلیه با استفاده از نرم‌افزار با دقت بالای دینامیک وسیله نقلیه با لحاظ سرعت چرخش فرمان¹ به اثبات رسید. نتایج تاثیر الگوریتم پارک موازی پیشنهادی در محیط عملی را نشان می‌دهند.



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.