

تمرین ۴ بخش عملی

کیوان ایبچی حق - ۹۸۳۱۰۷۳

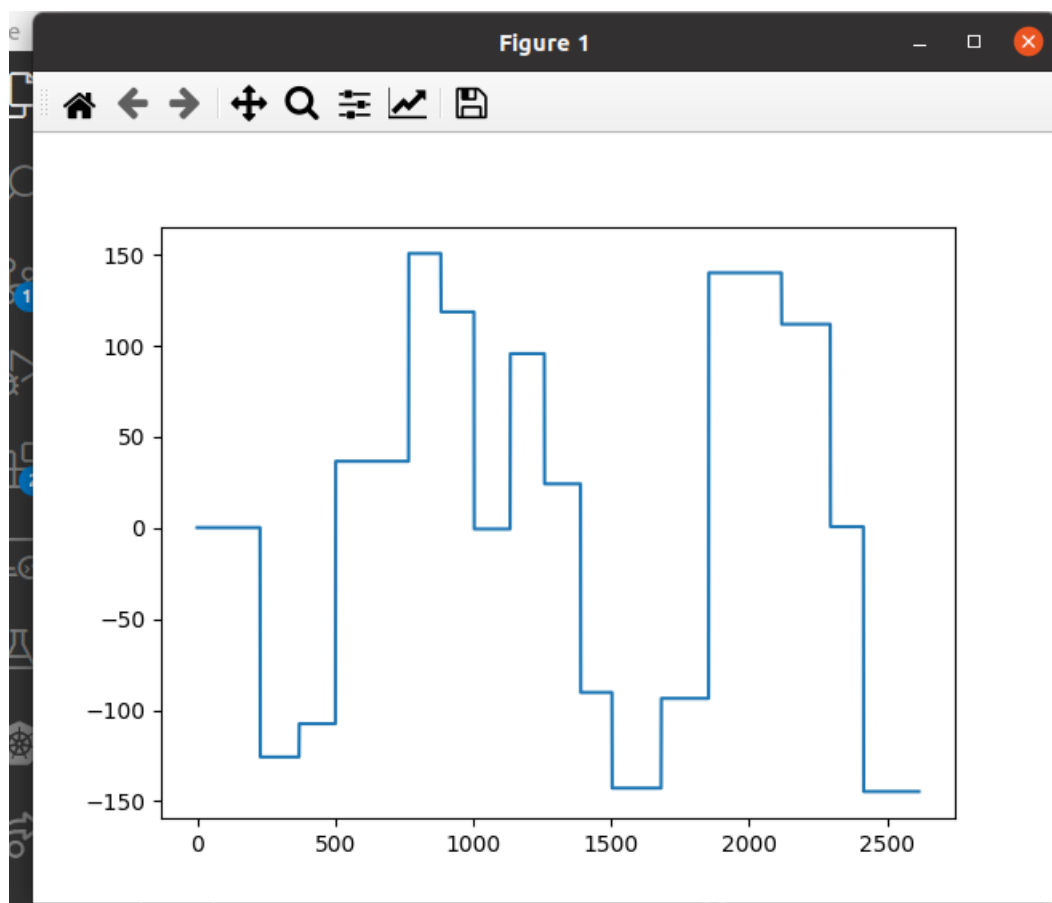
بخش اول

نکته: در پوشه `packages` فایل های مربوط به ریپازیتوری با حجم بالا حذف شده اند! پوشه های مورد نیاز همچنان ضمیمه شده اند.

فایل `services` که برای `human detection` استفاده می شود دارای ۵ متغیر است. چهار متغیر اول مختصات انسان و متغیر آخر مشخص می کند آیا متغیر های مختصات `valid` هستند، یا به عبارتی انسانی در حال حاضر رویت می شود یا خیر.

برای محاسبه خطا از اندازه صفحه شبیه سازی کمک گرفته شده. تمام صفحه ۳۲۰ بوده و ما فرض می کنیم هدف به وسط رسیدن انسان بوده از میانگین `x1` و `x2` را از ۱۶۰ کم می کنیم تا ارور محاسبه شود (تابع ساختگی است).

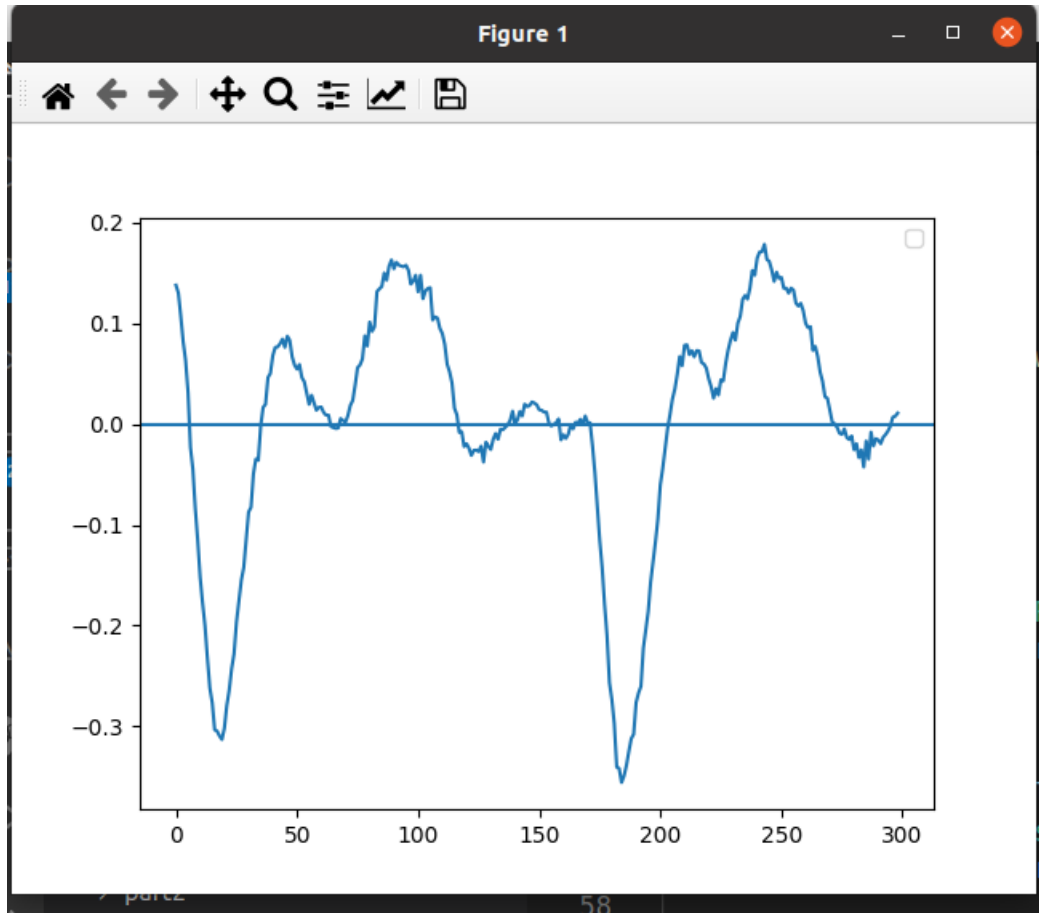
در صورتی که انسانی قابل رویت نباشد، ربات به صورت `spiral` چرخیده تا انسان را پیدا کند. دلیل اینکه صرفا دور خود نمی چرخد آن است که با `spiral` چرخیدن فضای بیشتری را پوشش می دهد. سعی شد کمی هوشمندانه تر عمل کنیم ((:



تمرین ۴ بخش عملی

کیوان ایبچی حق - ۹۸۳۱۰۷۳

بخش دوم



تمرین ۴ بخش عملی

کیوان ایبچی حق - ۹۸۳۱۰۷۳

