

## دانشگاه صنعتی امیر کبیر (پلی تکنیک تهران) دانشکده ریاضی و علوم کامپیوتر

درس هوش مصنوعی و کارگاه

گزارش ۱: خودروی هوشمند و کاربرد پردازش زبان طبیعی، بینایی ماشین و رباتیک در خودروی هوشمند

> نگارش کیارش مختاری دیزجی ۹۸۳۰۰۳۲

> > استاد اول دکتر مهدی قطعی

> > استاد دوم بهنام یوسفی مهر

> > > بهمن ۱۴۰۱

#### چکیده

خودروهای هوشمند خودروهایی هستند که مجهز به فناوری پیشرفته و ویژگیهایی مانند ایمنی، کارایی و تجربه رانندگی بهتر را دارند. این خودروها ترکیبی از سنسورها، الگوریتمها و محرکها برای نظارت بر جنبههای مختلف عملکرد خودرو از جمله سرعت موتور، دنده انتقال و .... هستند و تنظیماتی را برای بهینهسازی عملکرد و مصرف سوخت انجام میدهند. پردازش زبان طبیعی و بینایی کامپیوتری نیز نقش کلیدی در کارآمدتر و لذت بخشتر کردن رانندگی دارند. به عنوان مثال، NLP میتواند برای فعال کردن کنترل صوتی سیستمهای خودرو استفاده شود، در حالی که بینایی کامپیوتری میتواند برای ارائه اطلاعات لحظهای در مورد محیط رانندگی و افزایش تجربه رانندگی به رانندگان استفاده شود. از آنطرف با استفاده از رباتیک میتوان قدرت موتور و سیستم کنترل ماشین را متناسب با شرایط محیط بهبود بخشید.

#### واژههای کلیدی:

خودروی هوشمند، بینایی ماشین، پردازش زبان طبیعی، رباتیک

#### صفحه

### فهرست مطالب

| Í  | چکیده  |
|----|--|
| ١  | ١. فصل اول مقدمه   |
| ۲  |  |
| ۲  | ١-٢- خودروى هوشمند چيست؟                                     |
| ۵  | ۲. فصل دوم پردازش زبان طبیعی و کاربردهای آن در خودروی هوشمند |
| ۶  | ١-٢- پردازش زبان طبيعي                                       |
| ۶  | ۲-۲- کاربردهای پردازش زبان طبیعی در خودروهای هوشمند          |
| ۸  | ۳. فصل سوم بینایی ماشین و کاربردهای آن در خودروی هوشمند      |
| ۹  | ٣-١– بينايي ماشين  |
| ۹  | ۲-۳- کاربردهای بینایی ماشین در خودروهای هوشمند               |
| ١٢ | ۴. فصل چهارم رباتیک و کاربردهای آن در خودروی هوشمند          |
| ١٣ | ۱-۴- رباتیک  |
| ١٣ | ۲-۴- کاربردهای رباتیک در خودروهای هوشمند                     |
| ۱۵ | ۵. فصل پنجم جمعبندی و نتیجه گیری                             |
| 18 | منابع  |

#### صفحه

## فهرست اشكال

| ٣. | ١-١ خودروى هوشمند و مزاياى آن                               |
|----|---|
| ۴. | ١-٢ خودروى هوشمند تسلا                                      |
| ٧. | ۱-۲ نمونهای از کاربرد NLP در خودروی هوشمند                  |
| ١. | ۱-۳ تشخیص و اجتناب از موانع                                 |
| ١. | ۲-۳ تشخیص خطوط با استفاده از بینایی ماشین                   |
| ۱۱ | ۳-۳ تشخیص علائم راهنمایی رانندگی با استفاده از بینایی ماشین |
| ۱۲ | ۱-۴ نمونهای از تعلیق فعال در خودروی هوشمند                  |

# ۱. فصل اول

مقدمه

#### ۱-۱- تاریخچه کوتاهی از خودروهای هوشمند

اگرچه اولین ایدههای ساخت خودروی هوشمند در دهه ۱۹۶۰ میلادی متولد شدند، اما سطح بلوغ ایس فناوری در آن زمان امکان تحقق هدف اصلی یعنی پیاده سازی وسایل نقلیه کاملاً خودمختار در همه شرایط را نمیداد. اولین نمونههای مستند از وسایل نقلیه هوشمند توسط چند گروه در اواسط دهه ۱۹۸۰ میلادی در عرصه نظامی ارائه شد. محرک اولیهای که این ایدههای نوآورانه را آغاز کرد، توسط بخش نظامی ارائه شد، که مشتاق بود ناوگان وسایل نقلیه زمینی خود به طور کامل هوشمند کند.

بعد از دهه ۱۹۸۰ میلادی بود که این ایده و تحقیقات به بخش غیر نظامی هم انتقال یافت و دولتها در سراسر جهان اولین پروژهها را راه اندازی کردند و از تعداد زیادی از محققان در این موضوعات حمایت کردند. علاقه صنعت خودرو به توسعه محصولات واقعی تنها پس از تکمیل موفقیت آمیز مطالعات امکان سنجی و نشان دادن نمونههای اولیه آغاز شد و این امر تا به امروز در حال پیشرفت است و ادامه نیز دارد.[3]

#### ۱-۲- خودروی هوشمند چیست؟

خودروهای هوشمند خودروهایی هستند که توانایی و قابلیت دریافت و درک اطلاعـات را دارنـد. امـروزه اغلب ماشینها دارای کامپیوتری بـا ایـن ویژگیهـا هسـتند. هـوش مصـنوعی موجـود در سـاختار ایـن ماشینها، آنها را از دیگر خودروها متمایز میسازد. مفهوم کلی خودروی هوشمند این است که راننـده را از بسیاری از کارهای پیشها افتاده مرتبط بـا راننـدگی رهـا کنـد و باعـث لـذت بیشـتر راننـدگی شـود. خودروهای هوشمند معادل داشتن یک دستیار هوش مصنوعی شخصی هسـتند کـه دائمـاً بـرای تجربـه رانندگی بهتر، سازگار و بهینه میشوند.



۱-۱ خودروی هوشمند و مزایای آن

خودروهای هوشمند مزایای بسیاری به همراه دارند به عنوان مثال:

- ۱. ایمنی بهبود یافته: وسایل نقلیه هوشمند مجهز به ویژگی های ایمنی پیشرفته مانند ترمز اضطراری خودکار، هشدار خروج از خط و کروز کنترل تطبیقی هستند که به کاهش خطر تصادف کمک می کند.
- ۲. افزایش بهرهوری: با بهینه سازی مسیرها، پیشبینی الگوهای ترافیکی و به حداقل رساندن مصرف سوخت، وسایل نقلیه هوشمند می توانند بازده کلی رانندگی را بهبود بخشند و در زمان و هزینه سوخت صرفه جویی کنند.
- ۳. کاهش تراکم ترافیک: با برقراری ارتباط با سایر وسایل نقلیه و زیرساختها، وسایل نقلیه هوشمند می توانند به کاهش تراکم ترافیک و بهبود جریان ترافیک کمک کنند.

امروزه تسلا <sup>۱</sup>در حال ساخت هوشمندترین خودروها است. با این حال، بسیاری از تولیدکنندگان خودرو در حال تلاش و رقابت هستند تا چیزی پیشرفتهتر را به بازار بیاورند و در این رقابت برنده باشند. تسلا

\_

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup> Tesla

اساساً در حال ایجاد ترکیبی از چندین تکنولوژی پیشرفته مانند برقیرسانی  $^{7}$ ، دیجیتالیسازی  $^{7}$ و اینترنت اشیا  $^{5}$ (IoT) است که در نتیجه خودروهایش را به یک وسیله نقلیه هوشمند تبدیل می کند.



۱-۲ خودروی هوشمند تسلا

<sup>2</sup> Electrification

<sup>&</sup>lt;sup>3</sup> Digitalization

<sup>&</sup>lt;sup>4</sup> Internet of Things (IOT)

۲. فصل دومپردازش زبان طبیعی و کاربردهای آن در خودروی هوشمند

### ۱-۲- پردازش زبان طبیعی

پردازش زبان طبیعی و روشی است برای در ک زبان انسانی برای رایانه؛ این علم یکی از شاخههای دانش هوش مصنوعی محسوب می شود و به رایانه ها کمک می کند تا با آگاهی از چگونگی استفاده بشر از زبان، زبان انسانی را در ک کند، برای مثال، می توان به ترجمه ی ماشینی، خلاصه نویسی، طبقه بندی متون و بررسی املای کلمات اشاره کرد.

الگوریتمها، کلید درک زبان انسانی برای رایانهها هستند؛ الگوریتمها دادههای ساختارنیافته زبان ما را به دادههای منظم و قابل فهم برای رایانه تبدیل میکنند. رایانهها برای درک معنای یک متن به این الگوریتمها نیاز دارند. بنابراین مهمترین کار در پردازش زبان طبیعی، کشف، برنامهنویسی و پیادهسازی الگوریتمهایی هستند که زبان ما را برای رایانه قابل فهم میکنند[1].

#### ۲-۲- کاربردهای پردازش زبان طبیعی در خودروهای هوشمند

پردازش زبان طبیعی کاربردهای بسیاری در خودروهای هوشمند دارد. در زیر به چند مورد از این کاربردها اشاره شده است.

۱. تشخیص صدا<sup>۷</sup>: الگوریتمهای NLP قابلیت تشخیص صدا را دارند و به رانندگان این امکان را میدهند تا با استفاده از دستورات صوتی با ماشین خود تعامل داشته باشند. این میتواند شامل کارهایی مانند تنظیم تهویه مطبوع، پیمایش به مقصد جدید یا برقراری تماس تلفنی باشد.

<sup>&</sup>lt;sup>5</sup> Natural Language Processing (NLP)

<sup>&</sup>lt;sup>6</sup> Spell Check

<sup>&</sup>lt;sup>7</sup> Voice Recognition

- ۲. نظارت بر راننده مانند سطح الگوریتمهای NLP را میتوان برای نظارت بر رفتار راننده مانند سطح توجه، سطح استرس و خواب آلودگی برای ارائه بازخورد و هشدارهای در لحظه برای بهبود ایمنی راننده استفاده کرد.
- ۳. **رباتهای گفتگو<sup>۹</sup>:** الگوریتمهای NLP میتوانند برای ایجاد رباتهای گفتگو مورد استفاده قرار گیرند که اطلاعات و پشتیبانی شخصی سازی شده را در اختیار رانندگان قرار می دهند مانند به روزرسانی های لحظه ای ترافیک، مسیرهای رانندگی، و عیبیابی خودرو.



۱-۲ نمونهای از کاربرد NLP در خودروی هوشمند

<sup>&</sup>lt;sup>8</sup> Driver Monitoring

<sup>&</sup>lt;sup>9</sup> Chatbots

۳. فصل سوم بینایی ماشین و کاربردهای آن در خودروی هوشمند

### ۱-۳- بینایی ماشین

بینایی ماشین، یکی از حوزههای نوظهور، پیچیده و در حال توسعه در علوم کامپیوتر و هوش مصنوعی محسوب میشود. این تکنولوژی مبتنی بر پردازش تصاویر دو بعدی است و به کامپیوتر قابلیت مشاهده و تجزیه تحلیل محیط پیرامون را میدهد. به عبارتی ساده تر بینایی ماشین یک قابلیت کامپیوتری مجهز به چندین دوربین فوق پیشرفته و یک سیستم تحلیلگر قدرتمند برای پردازش دادههای تصویری است. حوزه بینایی ماشین به سه زیر شاخه مهم تقسیم بندی می شود:

- مطابقت دو سویی<sup>1</sup>
  - بازسازی صحنه<sup>2</sup>
- بازشناسی یا تشخیص اشیاء<sup>3</sup>

قابلیت تشخیص تصویر، اساس سیستمهای کنترل خودروهای خودران است و برای تحقق چنین امری باید از بینایی ماشین کمک گرفت که با استفاده از دادههای آموزشی مدلی آموزش دیده میشود و سپس با استفاده از آن مدل و دوربینهای متصل بر خودرو، اشیا اطراف خودرو تشخیص داده میشوند. [2]

#### ۳-۲- کاربردهای بینایی ماشین در خودروهای هوشمند

بینایی ماشین با استفاده از پردازش در لحظه محیط اطراف خودرو می تواند اطلاعات بسیار مفیدی را در اختیار راننده قرار دهد تا باعث شود راننده رانندگی ایمن تر و راحت تری را تجربه کند. در زیر چند مورد از این کاربردها ذکر شده است.

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup> Stereo Correspondence

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup> Scene Reconstruction

<sup>&</sup>lt;sup>3</sup> Object Recognition

۱. تشخیص و اجتناب از موانع الگوریتمهای بینایی ماشین را می توان برای شناسایی موانع موجود در جاده، مانند سایر وسایل نقلیه، عابران پیاده و دوچرخه سواران و ارائه هشدارهای بلادرنگ به راننده برای کمک به جلوگیری از تصادف استفاده کرد.



۱-۳ تشخیص و اجتناب از موانع

۲. هشدار خروج از خط: بینایی ماشین می تواند برای شناسایی نشانگرهای خط در جاده نیز کمک کننده باشد و در صورتی که وسیله نقلیه در حال خارج شدن از خط خود باشد به راننده هشدار می دهد.



۳-۲ تشخیص خطوط با استفاده از بینایی ماشین

۳. پارک خودکار: از بینایی ماشین می توان برای کمک به پارک خودکار استفاده کرد و خودرو را قادر می سازد مکانهای پارک را شناسایی کند، روی آنها مانور دهد و خود را پارک کند.

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup> Obstacle Detection and Avoidance

۴. تشخیص علائم راهنمایی و رانندگی: بینایی ماشین همینطور قابلیت تشخیص و تفسیر علائم راهنمایی و رانندگی مانند علائم محدودیت سرعت، علائم توقف و علائم جادهای و ارائه اطلاعات بیدرنگ به راننده را دارد.



۳-۳ تشخیص علائم راهنمایی رانندگی با استفاده از بینایی ماشین

<sup>3</sup>. فصل چهارم رباتیک و کاربردهای آن در خودروی هوشمند

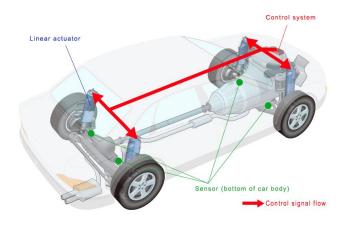
#### ٤-١- رباتيک

رباتیک شاخه ای از مهندسی است که به طراحی، ساخت و استفاده از ربات ها می پردازد. رباتها ماشینهایی هستند که می توانند وظایف خود را به طور مستقل یا با کمترین مداخله انسانی انجام دهند و برای انجام کارهای مختلف از ساده تا پیچیده طراحی شدهاند. رابطه بین رباتیک و خودروهای هوشمند این است که رباتیک نقش مهمی در توسعه ویژگیها و قابلیتهای پیشرفته در خودروهای هوشمند دارد. الگوریتمها و فناوریهای رباتیک برای کنترل سیستمهای مختلف در خودرو استفاده می شود. [3]

#### ۲-۶- کاربردهای رباتیک در خودروهای هوشمند

می توان گفت مواردی که در بخشهای قبل ذکر شده بود به گونهای به رباتیک مربوط می شوند اما با این وجود چند مورد دیگر از کاربردهای متعدد رباتیک در خودروهای هوشمند می توان به موارد زیر اشاره کرد.

۱. **تعلیق فعال:** فناوریهای رباتیک را میتوان برای کنترل سیستم تعلیق خودرو، بهینه سازی راحتی و پایداری سواری بر اساس شرایط جاده، سبک رانندگی و سایر عوامل استفاده کرد.



۱-۴ نمونهای از تعلیق فعال در خودروی هوشمند

کنترل موتور و گیربکس: کنترل موتور و گیربکس در خودروهای هوشمند با استفاده از حسگرها، الگوریتم ها و محرک ها به دست می آید. این اجزا با هم کار می کنند تا جنبه های مختلف عملکرد خودرو از جمله سرعت موتور، دنده انتقال و سرعت خودرو را کنترل کنند و تنظیماتی را برای بهینه سازی عملکرد و بهره وری سوخت انجام دهند.[4]

### ٥. فصل پنجم

#### جمع بندی و نتیجه گیری

ادغام فناوریهای پردازش زبان طبیعی، بینایی کامپیوتر و روباتیک در خودروهای هوشمند، دوران جدیدی از حملونقل را پیش میبرد که برای رانندگان و مسافران به طور یکسان امن تر، کارآمدتر و لذت بخش تر است. این فناوریها سیستمهای پیشرفته کمک راننده را فعال می کنند که به جلوگیری از تصادفات کمک می کنند، همچنین تجربه رانندگی راحت تر را افزایش می دهند. به عنوان مثال دیدیم که در پردازش زبان طبیعی رباتهای گفتگو باعث می شوند که راننده در هنگام رانندگی از وضعیت ترافیک و یا مسیرهای مناسب تر آگاهی یابد. همچنین بینایی ماشین به خودرو این امکان را می دهد تا بتواند اشیا و یا افراد کنارش را تشخیص دهد و نسبت به آنها تصمیم مناسب برای تغییر جهت خودرو بگیرد. و در انتها دیدیم رباتیک باعث می شود تا خودرو سیستم تعلیق یا .... بهتر در شرایطهای متفاوت داشته باشد.

- [1] "hamyarit," [Online]. Available: https://www.hamyarit.com/blog/nlp/.
- [2] "faradars," [Online]. Available: https://blog.faradars.org/machine-vision/.
- [3] M. P. Alberto Broggi, "Intelligent Vehicles," January 2008.
- [4] P. H. J. H. A. B. M. T. František Duchoň, "Intelligent Vehicles as the Robotic Applications," *Procedia Engineering*, 2012.