



دانشگاه صنعتی امیرکبیر  
(پلی تکنیک تهران)  
دانشکده ریاضی و علوم کامپیوتر

پروژه  
علوم کامپیوتر

بررسی سه کاربرد از هوش مصنوعی

نگارش  
مهدی عباسعلی پور

استاد راهنما  
جناب آقای دکتر قطعی

مهرماه ۱۴۰۲

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ

## چکیده

در این گزارش قصد ارائه سه کاربرد از عامل های هوش مصنوعی را داریم . در فصل اول به پهباد های کمک آتشنشان می پردازیم و نگاهی اجمالی به بخش های مختلف هوشمندی در آن می اندازیم . در بخش بعد به سراغ معامله گر های خودکار می رویم در قسمت بعد به توضیح در مورد سیستم های پیشنهاد دهنده ی کالا و خدمات و یک مورد خاص که خدمات مورد نظر رزرو هتل است ، می پردازیم .

## واژه های کلیدی:

هوش مصنوعی ، پهباد آتش نشان ، معامله گر خودکار، سیستم پیشنهاد دهنده کالا

# فهرست مطالب

صفحه

عنوان

۲	۱	مقدمه ای بر الگوریتم $A^*$
۳	۱-۱	تاریخچه
۳	۲-۱	حمل نقل و مسیریابی با الگوریتم $A^*$
۴		مراجع

## فهرست تصاویر



## فصل اول

### مقدمه ای بر الگوریتم $A^*$

## ۱-۱ تاریخچه

پیتر هارت (Peter Hart)، نیلز نیلسون (Nils Nilsson) و برترام رافائل (Bertram Raphael) از موسسه پژوهشی استنفورد (Stanford Research Institute) که اکنون با عنوان اس آر آی اینترنشنال<sup>۱</sup> فعالیت می‌کند، برای اولین بار، مقاله‌ای پیرامون الگوریتم A\* را در سال ۱۹۶۳ منتشر کردند. این الگوریتم را می‌توان به عنوان افزونه‌ای از «الگوریتم دیکسترا»<sup>۲</sup> در نظر گرفت که توسط «ادسخر دیکسترا»<sup>۳</sup> در سال ۱۹۵۹ ارائه شده است. الگوریتم A\* با بهره‌گیری از «الگوریتم جستجوی کاشف» (جستجوی هیوریستیک Heuristics Search) برای هدایت فرایند جستجو، به کارایی بهتری دست پیدا می‌کند [۱].

## ۲-۱ حمل نقل و مسیریابی با الگوریتم A\*

توسعه سیستم‌های اتومات مانند هواپیماهای بدون سرنشین، وسایل نقلیه هدایت‌شونده خودکار و ربات‌های خودکار مزایای بسیاری را برای انسان داشته اند. توسعه وسایل نقلیه خودران منجر به افزایش ایمنی جاده‌ها و بهبود مصرف انرژی شده است. برای خودران سازی وسایل نقلیه باید نوعی سیستم داشت تا مسیرهای خود را مطابق با محیطی که قرار است در آن حرکت کنند برنامه ریزی کند. خواسته‌ی ما در این گونه مسائل این است که این مسیرها تا حد امکان کوتاه باشند و وسیله نقلیه به راحتی حرکت کند و از همه مهمتر اینکه بدون مانع باشند. با این حال، تحقیق در مورد برنامه ریزی حرکتی سیستم‌های خودران جدید نیست و به دهه ۱۹۵۰ برمی‌گردد، با الگوریتم‌هایی مانند جستجوی عرضی و جستجوی عمقی در مرحله اولیه تحقیقات برنامه ریزی حرکتی فرموله شده است. از آن زمان تاکنون چندین پیشرفت بزرگ در توسعه الگوریتم‌های برنامه‌ریزی حرکت صورت گرفته است. [۲]. یکی از الگوریتم‌های مهم برای هوشمندسازی و توانمند سازی این وسایل برای مسیریابی الگوریتم جست و جوی A\* می‌باشد.

---

<sup>۱</sup>SRI International

<sup>۲</sup>Dijkstra's Algorithm

<sup>۳</sup>Edsger Dijkstra



## مراجع

- [1] Hesaraki, Elham. ساده. زبان به — a\* الگوریتم. 2023.
- [2] Paliwal, Pulkit. A survey of a-star algorithm family for motion planning of autonomous vehicles. In *2023 IEEE International Students' Conference on Electrical, Electronics and Computer Science (SCEECS)*, pages 1–6. IEEE, 2023.