應用遺傳演算法於機器人之路徑規劃

本論文主要是利用遺傳演算法來搜尋出機器人行走的路徑，並依據所使用的架構來設計一個可以符合要求的適應函數，使所得到的路徑能夠在避開障礙物的前提之下達到最短路徑的要求。我們將所提出的搜尋法來與其他論文之路徑搜尋法做比較，經由模擬的結果，我們可以證實所提出的路徑搜尋法相較於所比較的其他搜尋法有著不錯的成效。