

论文与报告

基于神经网络的自主车辆导航路径计算

[周捷](#) [翟羽健](#)

(东南大学仪器科学与工程系)

Abstract 本文提出一种基于Hopfield神经网络的自主车辆的最短路径计算的新方法, 具有计算速度快、不需要改变神经网络结构的内部参数便能实时调整算法来适应网络边的费用及其图的拓扑关系的改变的特点. 适用于城市交通线路上自主车辆的智能导航系统.

Keywords [Hopfield神经网络](#); [最短路问题](#); [路径导航系统](#); [自主车辆](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24