基于自动驾驶的田内机群多工序协同精密作业系统

摘要

**关键字**

# 引言

# 模型与方法

## 假设

* 直线导航线
* 行走模式？
* 农田形状——四边形或可以被分割为几块四边形的规则凸四边形

## 概述----概念定义，输入输出

## 条带更新算法

## 等待时间优化算法

# 系统设计实现

# 实验与讨论

# 结论