使用说明

• 建议采用给出的 RandomStoreGenerator 以及 RandomRoborGenerator 两个生成器,下面给出范例

```
rsg = RandomStoreGenerator(13,15,1)
# 初始化构造,以n=13, m=15生成仓库,初始点间隔skip=1个走道生成
store = rsg.generate_store()
# 生成仓库实例
rsg.generate_goods(store)
rsg.generate_supplys(store)
# 随机生成货物和补货方案

rbg = RandomRobotGenerator(store, 0, store.start_ms[0], 5, 4)
# 初始化构造器,在(0,store.start_ms[0])的位置生成智能体,规定随机生成5个订单,每个订单的
sku不超过4
robot = rbg.generate_robot()
# 生成智能体实例
```

• 智能体有三种执行方案

```
store.start_tasks(0,1,False)
# 只出货,使用该方法,不要修改0, 1的值,最后一个参数表示是否打印每一步骤
store.start_supplys(0,1,False)
# 只上货,使用该方法,不要修改0, 1的值,最后一个参数表示是否打印每一步骤
store.round_robin(0.5,0.8,False)
# 交替进行,第一个参数为保有率低于0.5时进行上货,第二个参数为保有率高于0.8时进行出货
```

• Task 和 Supply 的规范和含义

```
Task: ((n,m),{sku:1, sku:1, ..., sku:1})
# 表示出发点位于(n,m), 订单内容包括的sku(这里的value值按照原意应该始终为1, 保留规范以适应可能后续)

Supply: (((n,m),target),{sku:1, sku:1, ..., sku:1})
# 表示出发点位于(n,m), 将货物运送到target列的货柜
```

• 关于读入 由于尚不清楚详细规范,后续想使用此功能,请仿照 RandomStoreGenerator 中的 generate_goods 和 generate_supplys 方法,实现读入功能。同理,仿照 RandomRobotGenerator 中的 generate_tasks 方法,实现读入功能。

• 关于返回每一列的货物信息 请使用 store.get_column_info() 方法,返回一个字典,ke	ey为
列号,value为该列的货物信息(list)。	