A Path Planning Method for Sweep Coverage With Multiple UAVs

与传统的移动传感器相比，无人机的移动速度更快，部署范围更广，工作时间更长，可以提高整体性能。

使用无人机在森林火灾发现前及时发现和控制火源。

电池续航有限，应该提高效率，在任务开始前就应该规划高效线路

问题：如何规划【多无人机】在【最短时间】内覆盖给定区域的【最优路径】

1. 大规模监控场景 覆盖时间增加，无人机数量必大幅增加 硬件成本高
2. 固定数量无人机，电池电量有限，在一个扫描周期中可能会存在无人机无法访问目标的问题

将大规模目标区域的扫描覆盖问题视为最小时间最大覆盖【MTMC】

在大规模区域内通过派遣一组无人机对目标进行高效巡逻，最小时间内实现最大覆盖率。

为了确保某一地区的监测质量，应该对这些目标赋予表明其重要性的权重，

加权目标扫描覆盖