1. （已完成）对无人机网络的概念进行补充（第一、二章左右）（目前规划在：2.1和2.2）
2. (已完成)摘要中“无线传感器网络——删掉”
3. (已完成)摘要 倒数第三行 “原算法”概念不清楚
4. （已完成）对自己改进后的两种算法要带新名字
5. （已完成）贪心算法，概念太大了，可以写成贪心式算法，或者换成算法的名字
6. （已完成）3、4章的标题改进——意思说的不明白

参考：改进的（）算法求解带时间敏感的无人机网络扫描覆盖问题

1. （已完成）3.1 3.2 3.3内容合并小标题太多了 统称“算法的描述”
2. （已完成）3.5 算法的改进 放在 复杂度分析的前面 调换一下顺序 —— 甚至可以放更前面
3. （已完成）第四章流程图 —— 改成伪代码 （流程图可以保留）
4. （已完成）4.4 本章小结 更优秀的最终解——更优秀的 意思没表达清楚，提升XX% 更适合 什么场景 说明白
5. （已完成）9.表5-1改成 三线表标题要写到表格的上面
6. （已完成）两种贪心算法 —— 全部改成 算法的名字
7. （已完成）参考文献 修正
8. （已完成）第六章 截图 修正

算法名字

GCS——Greedy cost selection algorithm

GCSWL Greedy cost selection with load algorithm

近年来，随着无人机技术的高速发展，其在航拍、物流、农业、公共安全和救援等领域有着非常广阔的发展前景，在这些领域中，常常需要多架无人机对特定区域进行扫描覆盖任务。由于无人机的路线规划方案对无人机的扫描覆盖率有着较大的影响，因此针对无人机的路径优化研究就显得非常必要和有意义。

本文根据国内外研究现状，以灾害发生后的应急救灾场景作为背景，着重考虑了无人机的特点和救援任务对时间的要求等因素，构建了多目标带时间窗的无人机扫描覆盖路径问题模型，以实现较高有效覆盖率的目标。接下来针对贪心算法，修改了其成本函数的构造方式，改进了无人机的路径规划流程，设计了GCSAWL算法；同时针对遗传算法，在流程中增加了多轮筛选、优秀个体自交等过程，使其流程更符合自然进化的规律，设计了GAWS算法。实验结果表明，改进后的GCSAWL算法相较GCS算法在有效覆盖率方面平均提升约5%至6%，运输成本与时间方面平均降低约3%至4%，而GAWS算法相较GCS算法在有效覆盖率方面平均提升约8%至9%，运输成本与时间方面平均降低约5%至7%。最后，还设计了一套无人机紧急救援模拟系统，实现了无人机路径规划与调度情况的直观显示。