**清华大学**

**综合论文训练**

**题目：AGV调度算法优化**

系 别：自动化系

专 业：自动化

姓 名：李承昊

指导教师：赵千川 教授

2017年12月14日

声 明

本人郑重声明：所呈交的学位论文，是本人在导师指导下，独立进行研究工作所取得的成果。尽我所知，除文中已经注明引用的内容外，本学位论文的研究成果不包含任何他人享有著作权的内容。对本论文所涉及的研究工作做出贡献的其他个人和集体，均已在文中以明确方式标明。

签 名：\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ 日 期：\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

**中文摘要**

到目前为止全世界90%的货物运输是靠船舶来运输，随着物流量的提高，码头吞吐率越来越高，现有的人工码头逐渐不能满足所需的吞吐率要求，现有的智能化码头调度系统还不能实现比人工码头更高的吞吐率，这促使着智能化码头的研究不断地深入。研究此问题的研究人员应该先从仿照现有的人工运输规则入手，利用人工运输所不具备的全局调度能力和全局信息综合处理能力，加大码头运输的效率。

在

**关键词：**AGV；路径规划