仓储多AGV系统路径规划和动态避碰方法研究

1 绪论

1.1 研究背景及意义

1.2 AGV调度和路径规划方法研究现状

1.2.1 AGV调度方法研究现状

1.2.2 AGV路径规划方法研究现状

1.3 本文研究内容及结构安排

2 AGV调度系统设计与建模

2.1 AGV系统开发

2.1.1 硬件设计

2.1.2 软件设计

2.2 调度系统开发

2.3 仓储模型建模

3 单AGV路径规划

4 多AGV任务分配和路径规划

5 基于在线监控系统的动态避碰方法

6 仿真与实验

7 总结与展望