

上交学报
浙大学报
百度学术；
谷歌学术；

任务分配
路径规划

多看论文，有的（经典的）看深一些，
确定研究的具体问题，
对于问题的模型，约束，结果有较为详细的了解；

实现一下具体的AGV路径规划

RRT算法：快速随机搜索树

DWA算法：主要是在速度空间（ v, w ）中采样多组速度，并模拟这些速度在一定时间（ sim_period ）内的运动轨迹，再通过一个评价函数对这些轨迹打分，选取得分最高的最优路径，并把相应的速度控制指令发送给机器人

