

论文与报告

多AGV调度系统中的两阶段动态路径规划

[刘国栋](#) [曲道奎](#) [张雷](#)

()

Abstract 为缩短AGV系统的研发周期、降低研发成本,寻求能适应不同地图的通用调度策略以及增强对实际调度任务和故障的鲁棒性,提出了一种两阶段动态路径规划策略.对多AGV调度系统应用两阶段控制策略:采用动态路径规划进行路径生成,实时对多个AGV同时规划其路径,并通过启发式算法实现路径优化.通过系统仿真证明,该策略很好地提高了AGV调度系统的柔性,是一种能适用于不同地图的通用调度策略.

Keywords [多AGV调度系统; 两阶段控制策略; 动态路径规划; k最短路径; 启发式算法](#)

收稿日期 2004-9-2 修回日期

通讯作者 刘国栋

DOI

PACS: TP24