

通过物流机器人网络实现仓库自动化： 一种信息物理控制方法

蔡凯

大阪市立大学电子与信息工程学院，日本大阪市，558-8585

摘要：本文提供使用机器人网络实现仓库自动化的背景教程并回顾近期相关文献。提出一种新的信息物理控制方法，以实现多机器人服务“货到人”物流作业的安全、无锁死、高效和自适应行为。该方法的核心是增量式监督控制设计算法，该算法相对于机器人数量在计算上可扩展。最后，给出30个机器人在可变环境下的一个实例分析，以验证该方法的有效性。

关键词：离散事件系统；信息物理系统；机器人网络；仓库自动化；物流
<https://doi.org/10.1631/FITEE.2000156>

Front Inform Technol Electron Eng