

权利要求书

- [权利要求 1] 一种分布式机器人的调度决策方法，包括：
接收包含至少一个任务的任务包，传输所述任务包给集群机器人中的其他机器人；
根据领取决策变量决策领取所述任务包中的适合执行的任务；
执行所述适合执行的任务。
- [权利要求 2] 如权利要求1所述的方法，其中，还包括：
标记所述适合执行的任务为已领取任务存于本地，接收所述其他机器人传输的更新标记已领取任务的任务包；
根据更新决策变量判断不同任务包中的相同的已领取任务的优先级，更新保留优先级高的任务包；
传输所述优先级高的任务包至所述其他机器人。
- [权利要求 3] 如权利要求2所述的方法，其中，还包括：
判断所述任务包中的任务是否已被领取完；
当所述任务包中任务已被领取完毕时，请求传输新的所述任务包。
- [权利要求 4] 如权利要求1所述的方法，其中，所述领取决策变量包括：机器人的停止和工作状态和/或机器人的当前位置状态和/或自身载具及容器和/或机器人的已领取任务或待领取任务的任务量。
- [权利要求 5] 如权利要求2所述的方法，其中，所述更新决策变量包括：机器人的当前位置状态和/或机器人的电量状态和/或任务领取时间。
- [权利要求 6] 一种电子设备，包括存储器和处理器，所述存储器存储计算机程序，所述计算机程序在所述处理器中执行可实现权利要求1-5中任一种方法。
- [权利要求 7] 一种存储介质，存储计算机程序，所述计算机程序在处理器中执行可实现权利要求1-5中任一种方法。
- [权利要求 8] 一种分布式机器人的调度决策系统，包括：
集群机器人，包含至少两台机器人，所述机器人之间通过通信接口彼此通信；

服务器端，与所述集群机器人通信，设置为将包含至少一个任务的任任务包传输给所述集群机器人中的任意一台以传输给其他机器人；
所述集群机器人根据领取决策变量决策领取所述任务包中的适合执行的任务，并执行所述适合执行的任务。

[权利要求 9]

一种分布式机器人的调度决策装置，包括：

接收传输模块，设置为接收包含至少一个任务的任任务包，传输所述任任务包给集群机器人中的其他机器人；

决策领取模块，根据领取决策变量决策领取所述任务包中的适合执行的任务；

执行模块，设置为执行所述适合执行的任务。

[权利要求 10]

如权利要求9所述的装置，其中，还包括：

标记接收模块，设置为标记所述适合执行的任务为已领取任务存于本地，接收所述其他机器人传输的更新标记已领取任务的任任务包；

更新决策模块，设置为根据更新决策变量判断不同任务包中的相同的已领取任务的优先级，更新保留优先级高的任任务包；

传输模块，设置为传输所述优先级高的任任务包至所述其他机器人；

领完判断模块，设置为判断所述任务包中的任务是否已被领取完；

请求模块，设置为根据所述任务包中的任务已被领取完的判断结果，请求传输新的所述任任务包。