
Approximation algorithms for sizing a fleet of reconfigurable robots in a warehouse

Pierre Bergé^{*1}, Mari Chaikovskaia^{†2}, Jean-Philippe Gayon^{‡1}, and Alain Quilliot^{§3}

¹Université Clermont Auvergne – CNRS UMR 6158 LIMOS – 49, bd François-Mitterrand / CS 60032 / 63001 Clermont-Ferrand Cedex 1, France

²Département Automatique, Productique et Informatique – IMT Atlantique, LS2N, UMR CNRS 6004, – IMT Atlantique - Campus de Nantes - La Chantrerie - 4, rue Alfred Kastler - CS 20722 - 44307 NANTES Cedex 3, France

³Université Clermont Auvergne – CNRS UMR 6158 LIMOS – 49, bd François-Mitterrand / CS 60032 / 63001 Clermont-Ferrand Cedex 1, France

Résumé

Mots-Clés: Reconfigurable robots, Fleet sizing, Approximation

^{*}Intervenant

[†]Auteur correspondant: mari.chaikovskaia@imt-atlantique.fr

[‡]Auteur correspondant: j-philippe.gayon@uca.fr

[§]Auteur correspondant: alain.quilliot@uca.fr