1. Algorithm1 step5中航向角的更新公式有问题，根据车辆运动学公式，应该利用，但是论文中用的来更新下一时刻航向角，且并没有说明在何种情况下可以做这种近似。
2. 在section V中,并没有阐述Dijskra算法为什么在本文方法中可以实现以较高的搜索效率找到最优路径。
3. 在section VII中，缺少仿真所需的车辆运动学、动力学参数以及仿真环境的说明。
4. 在section VII的C节，缺少对评价指标的说明，即“The average distance”有歧义。
5. 在section VII 的E节，仿真环境设置过于简单，为更具说服力，应与前文仿真环境保持一致，即利用FIG.10所述仿真环境来对比展示本文方法与hybrid A\*的算法优劣。