

Motion Planning for Mobile Robots - HW2 Matlab 版

peng00bo00

June 20, 2020

1. A* 算法代码文件可见./A_star_search.m 文件, 在三个随机地图上执行 A* 算法得到路径如 Fig.1, Fig.2, Fig.3所示。结果显示 A* 算法可以寻找到从目标点到终点的最短路径。

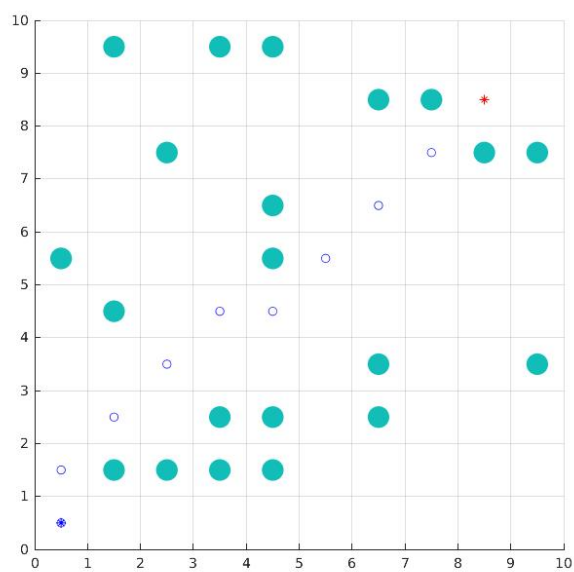


Figure 1: 路径 1

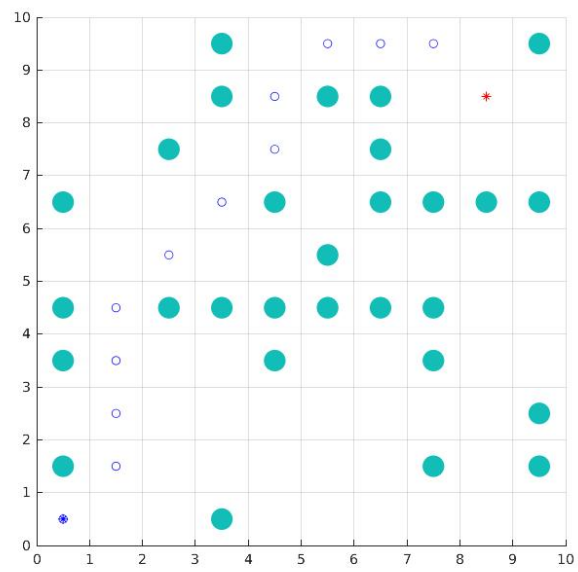


Figure 2: 路径 2

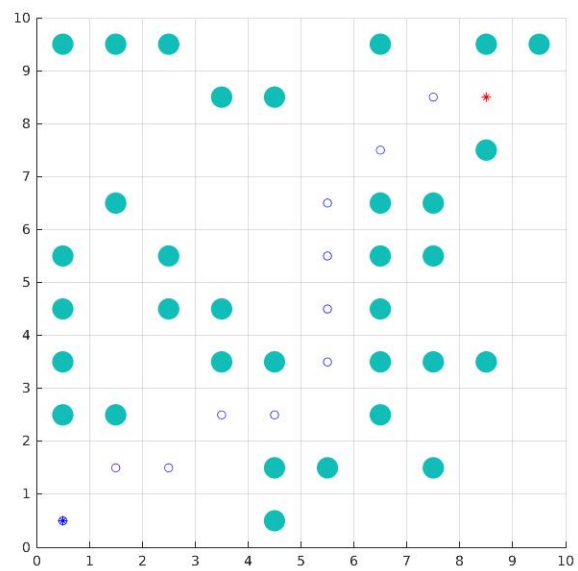


Figure 3: 路径 3