A\*解决什么问题？

ROS机器人：全局路径规划，根据给定的目标位置和全局地图进行总体规划。导航中使用A\*算法计算出机器人到目标位置的最优路线，作为机器人的全局路径。

https://www.redblobgames.com/pathfinding/a-star/introduction.html