

在上次的多车道巡线和避障的作业中,很多同学并没有使用相关的路径规划算法,为了让大家能够更好的理解课堂所讲的路径规划算法,我们设计了一个简易的迷宫,在迷宫中实现相关的路径规划算法。

- 作业要求：
 - 在给定的迷宫场景中,找寻到唯一的通路,走出迷宫。
 - 路径规划算法要求使用人工势场或RRT路径规划算法中的一种或多种算法.
 - 车体大小, 迷宫地图在此处[下载](#),提取码:ch5n.
- 作业提示:
 - 使用vision sensor获取迷宫的全局地图(已给出)
 - 构建二维全局地图与迷宫的映射关系
 - 使用RRT或人工势场规划出一条通路
 - 将通路映射到迷宫之中
 - 巡线,走出迷宫
- 提交要求：
 - 提交地址：<http://xzc.cn/T3VaLBF3Vb>
 - report/实验报告.pdf
 - report/演示视频.mp4或报告中附有视频地址
 - src/项目文件
 - DDL：2019.11.07