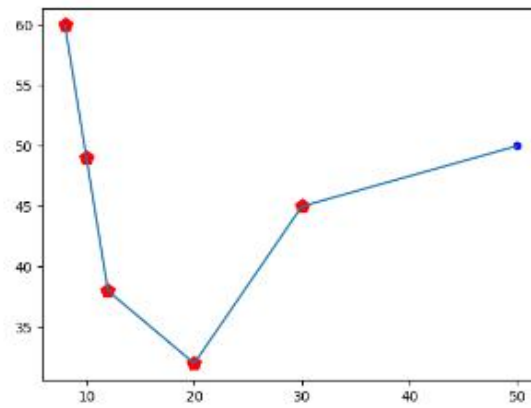
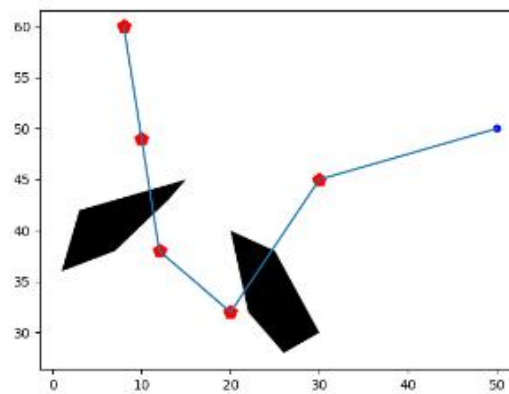


2021/2/2 更新

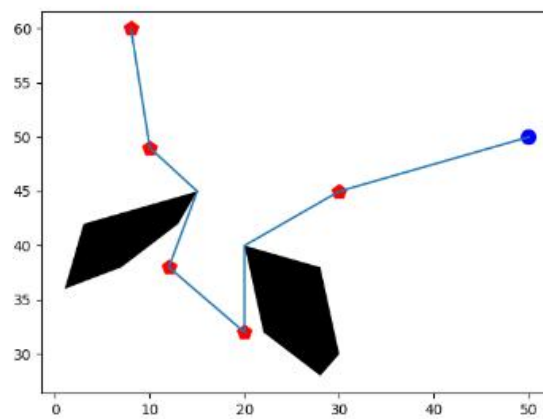
使用 A*算法生成无禁飞区下单 UAV 最短航迹规划



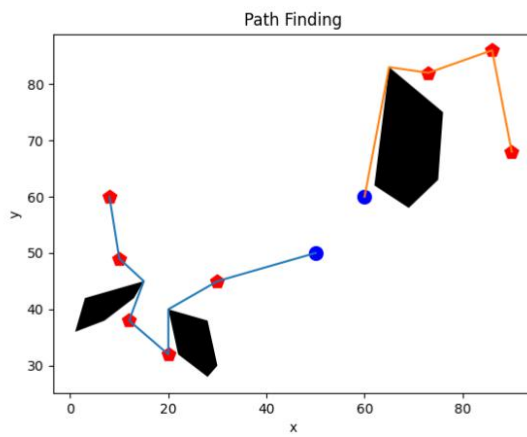
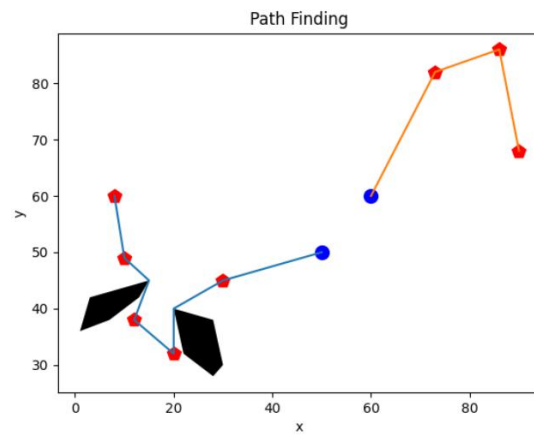
添加禁飞区，原有算法不再适用



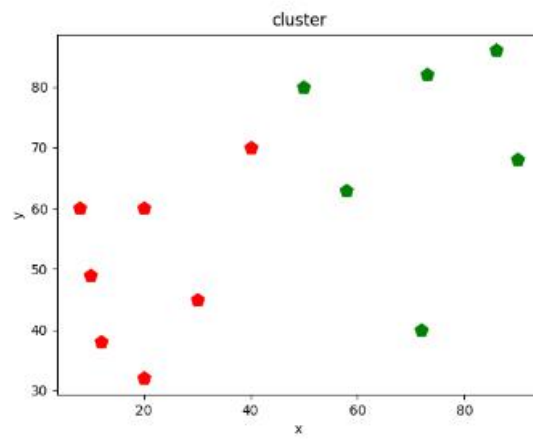
以禁飞区顶点作为中转点再次使用 A*算法



同时对多 UAV 进行航迹规划



利用 Kmean 聚类算法对目标进行分类



利用聚类结果进行任务分配

