**PRM – lab 03**

**מטרה:** למצוא מסלול מקונפיגורציה התחלתית לקונפיגורציה סופית תוך כדי הימנעות ממכשולים.

**רעיון מרכזי:**

1. לקיחת דגימות אקראיות מ-configuration space.
2. בדיקה האם הבדיקה נמצאת ב-free space (במידה וכן, לצרף אותן   
   ל-road map, ה"גרף" שלנו).
3. שימוש ב-local planner לצורך חיבור קונפיגורציות.
4. הוספת קונפיגורציות התחלה ויעד.
5. הפעלת graph search algorithm (למשל דייקסטרה) על הגרף שקיבלנו.
6. קבלת מסלול (במידה ויש) מנקודת ההתחלה לנקודת הסוף.