1. 根据机器人动力学模型，计算出离散化输入量a下，机器人在给定时间T后的状态（forward integration）

图片包含 文本

描述已自动生成

1. 以机器人在运动时间T后的状态为起始状态，目标状态为终末状，计算出这两个状态之间的最小动力学损失（OBVP）**non-holonomic-without obstacle**

文本, 信件

描述已自动生成

* 1. 求出T; 用mma软件求得J\_dt表达式，然后暴力求解求出使得J\_dt=0的大概T值

文本

描述已自动生成

* 1. 再将T待会方程求出J

文本, 信件

描述已自动生成

1. 用a\*算法求出考虑障碍物但不考虑运动学的情况下，从机器人在运动时间T后的位置到目标位置的cost,

文本

描述已自动生成

1. 以两种代价的和作为引导，选择最优路径

文本

中度可信度描述已自动生成

1. 结果展示

