研究アイデアリスト

・スムージング

　RRTにより生成された経路は，ランダム探索ゆえ凸凹である．スムージング処理により経路を均すことを目的としている．

・八分木

　探索の効率化

・ゴール値を関節角度に

　バイアスかけやすくなる

・ゴール座標時の関節角度を算出

　ここでは時系列情報は必要ないので機械学習が有効

・必要条件の導入

　研究ノートを参照

・衝突判定部を論理和からbreakに

・経路ファイルに事前情報を入力

・ノード間距離の算出方法間違ってた

・Unity