HW7, Real Time Dynamic Programming

影响实时动态规划的主要因素是启发式函数的选择，下图从左往右依次是Diagonal heuristic, Euclidean distance, Manhattan distance。可以看出Diagonal的结果最优。

图片包含 游戏机

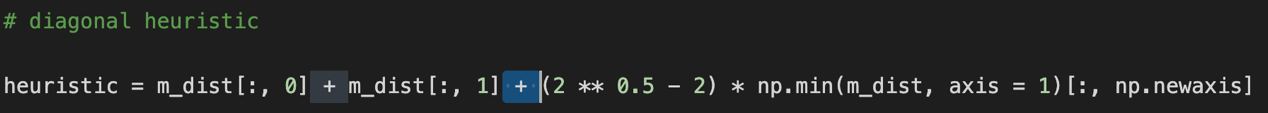
描述已自动生成图片包含 游戏机

描述已自动生成图片包含 游戏机

描述已自动生成

问题：

三种启发式函数的结果都会撞到障碍，但是当我把Diagonal函数中的正号改为负号后（下图蓝色所示位置），碰撞就不会发生，这个是什么原因？



下图为改为负号后的结果，碰撞没有发生。

图片包含 监控, 游戏机, 电脑, 钟表

描述已自动生成