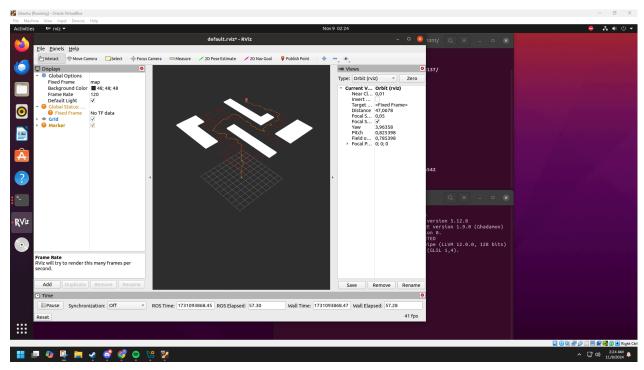
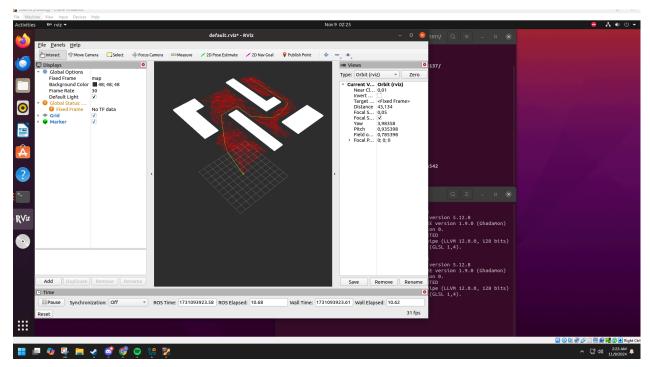


Ini adalah Probabilistic Roadmap (PRM) sederhana untuk menemukan jalur terpendek antara dua titik dalam suatu ruang, dengan penggunaan ROS dan Matplotlib untuk visualisasi. Ini digunakan untuk untuk simulasi perencanaan jalur (path planning).



Ini adalah hasil visualisasi PRM sama seperti di atas, tapi perbedaannya dengan simulasi sebelumnya adalah sekarang kita menggunakan RViz jadi kita bisa melihat visualisasi program berjalan dalam 3D.



Ini adalah hasil visualisasi dari RRT atau Rapidly-expanding Random Trees. Algoritma ini bekerja dengan cara mengembangkan pohon (tree) secara acak dari titik awal hingga mencapai titik tujuan.