

e10_Planner 进阶性实验

本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶的实验，基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，用户在已经熟悉基于 RflySim 平台开发本章中的实验，该文件夹中的实验均为本讲的进阶例程。

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	A*算法规划路径实验	该例程使用 A*算法规划路径，在路径搜索中，把传统四邻域搜索改为 8 邻域搜索	AStar\Readme.pdf	个人集合版
2	A*算法规划路径（ROS）实验	该例程代码来自于公司真机上实飞的程序迁移过来做仿真平台适配的，保证迁移后使用同一套代码，主要更改有数据源(激光雷达)的输入，不需要启动原程序的激光雷达程序，同时平台输出的激光雷达数据本就是 PointCloud2 点云数据，因此也不需要从 scan 转换到点云。	astar-ros\Readme.pdf	个人集合版
3	A*算法规划路径实验	该例程使用 A*算法规划路径，在路径搜索中，把传统四邻域搜索改为 8 邻域搜索	AStar\Readme.pdf	个人集合版
4	A*算法规划路径（ROS）实验	该例程代码来自于公司真机上实飞的程序迁移过来做仿真平台适配的，保证迁移后使用同一套代码，主要更改有数据源(激光雷达)的输入，不需要启动原程序的激光雷达程序，同时平台输出的激光雷达数据本就是 PointCloud2 点云数据，因此也不需要从 scan 转换到点云。	astar-ros\Readme.pdf	个人集合版

所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	进阶性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶的实验, 基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验, 用户在已经熟悉基于 RflySim 平台开发本章中的实验, 该文件夹中的实验均为本讲的进阶例程。	Readme.pdf	个人集合版
2	A*算法规划路径实验	该例程使用 A*算法规划路径, 在路径搜索中, 把传统四邻域搜索改为 8 邻域搜索	AStar\Readme.pdf	个人集合版
3	A*算法规划路径 (ROS) 实验	该例程代码来自于公司真机上实飞的程序迁移过来做仿真平台适配的, 保证迁移后使用同一套代码, 主要更改有数据源(激光雷达)的输入, 不需要启动原程序的激光雷达程序, 同时平台输出的激光雷达数据本就是 PointCloud2 点云数据, 因此也不需要从 scan 转换到点云。	astar-ros\Readme.pdf	个人集合版
4	A*算法规划路径实验	该例程使用 A*算法规划路径, 在路径搜索中, 把传统四邻域搜索改为 8 邻域搜索	AStar\Readme.pdf	个人集合版
5	A*算法规划路径 (ROS) 实验	该例程代码来自于公司真机上实飞的程序迁移过来做仿真平台适配的, 保证迁移后使用同一套代码, 主要更改有数据源(激光雷达)的输入, 不需要启动原程序的激光雷达程序, 同时平台输出的激光雷达数据本就是 PointCloud2 点云数据, 因此也不需要从 scan 转换到点云。	astar-ros\Readme.pdf	个人集合版

备注

注 1：各版本区别说明详见：<http://rflysim.com/doc/RflySimVersions.xlsx>。更高版本获取请见：<https://rflysim.com/download.html>，或咨询 service@rflysim.com。