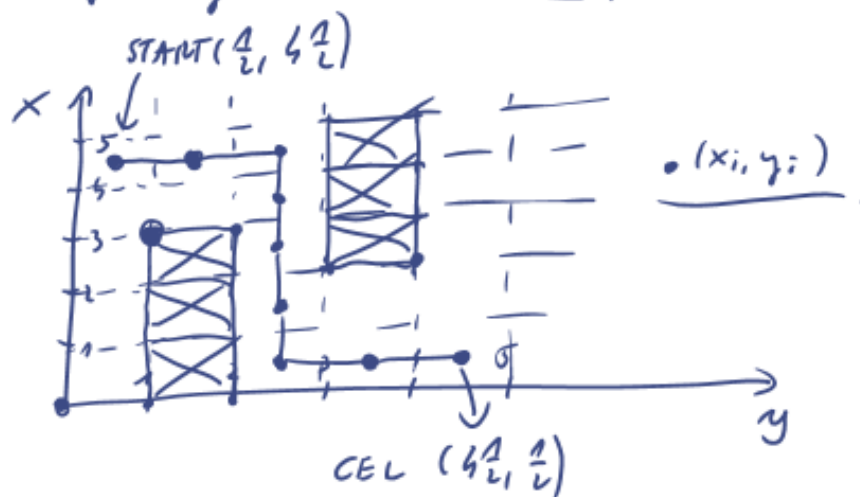
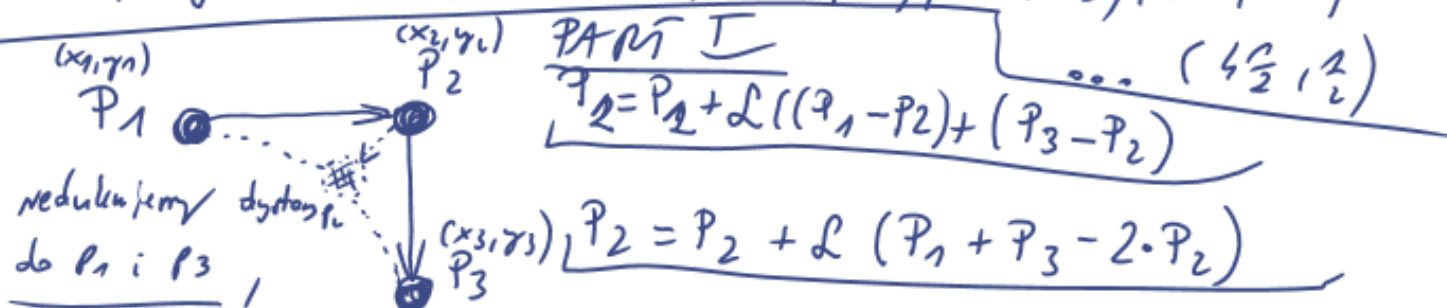


Path planning - 2D world, (based on gradient descent)



Kolejne punkty trasy  $(\frac{1}{2}, \frac{4}{2}), (\frac{1}{2}, \frac{3}{2}), (\frac{2}{2}, \frac{3}{2}), (\frac{2}{2}, \frac{3}{2}) \dots$



$L$  - decyduje jak szybko oddalamy się od pierwotnej pozycji  $P_2$ ,

Po wielu iteracjach:

PART II

Zachowujemy kopię  $P_2$ ,  $NewP2 = P_2$

$$NewP2 = NewP2 + L(P1 + P3 - 2NewP2),$$

Przebiegamy punkt  $NewP2$  w stronę oryginalnego punktu  $P2$

$$NewP2 = NewP2 + \beta(P2 - NewP2)$$

Podsumowanie:

$$\textcircled{1} NewP2 = NewP2 + L(P1 + P3 - 2NewP2)$$

$$\textcircled{2} NewP2 = NewP2 + \beta(P2 - NewP2)$$



Wartość stopu:  
mając zmianę  
pozycji (w sensie sumarycznym)