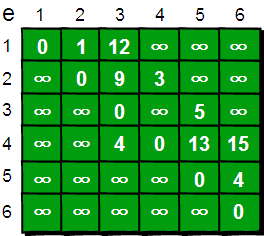
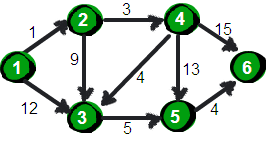
1. Dijkstra算法：某点到所有点的最短路径<https://wiki.jikexueyuan.com/project/easy-learn-algorithm/dijkstra.html>



邻接矩阵表示，e[1][3]=12表示1->3的路径代价为12

1）将所有顶点分为两部分：已知为最短路径的点集P和未知最短路径的点集Q。开始P中就只有自己

2）每次在Q中找一个不在P中，且到起点1的距离最短的点M。先把M点加入到P中，因为我们不可能找到一条路径能够从起点通过它到M的距离比当前M到起点的距离更短。然后对M所有的出边进行松弛，更新所有M出边点到起点的距离。

3）重复第3步，直到Q为空

1. A\*算法
2. 决策优化相关模型（MDP, POMDP等）
3. 车辆动力学模型
4. 配置空间：将障碍物膨胀后，机器人可以看成一个点，规划时不用考虑机器人的尺寸
5. 路径规划一般用BFS，因为DFS会一条道走到黑