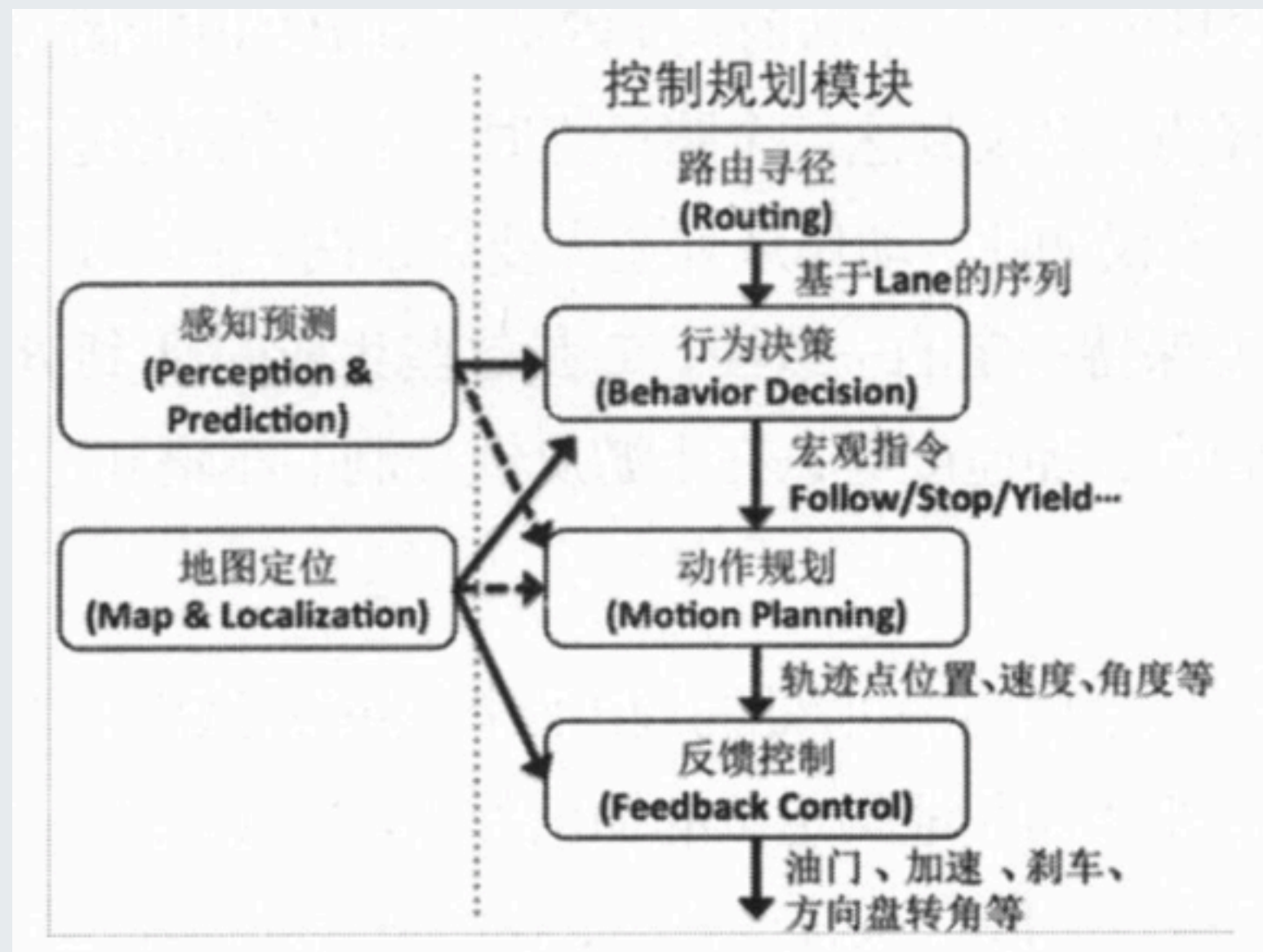


无人驾驶的规划与控制

规划与控制简介



无人车Routing的有向带权图抽象

路由寻径

典型无人车路由寻径算法

Dijkstra算法

A*算法

路径寻径cost设置和强弱路由寻径

有限状态马尔科夫决策过程

行为决策

基于场景划分和规则的行为决策设计

综合决策

个体决策

场景划分构建和系统设计

动作规划

轨迹规划

车辆模型、道路定义，以及候选轨迹生成

基于轨迹点的有向图构建和搜索

速度规划

反馈控制

自行车模型

PID反馈控制