Why this algorithm

1. A\*에서는 계산 시간이 오래 걸리고 높은 컴퓨팅 파워를 요구하여 real-time으로 적용하기 힘들다.
2. A\*에서는 시간 정보를 고려하지 않고 static obstacle에 관해서만 계산한다. dynamic obstacle에 대해서 optimal한 solution이 나오지 못한다.
3. 2차원에서의 A\*에서도 많은 계산시간을 필요로 하는데, 미래에 3차원에서의 drone의 움직임을 A\*를 사용하면 더 큰 시간을 필요로 할 것이다.

Literature review

1. UAV path planning (준호 + intro)
2. Dynamic path planning (주현)
3. 3D path planning (주현)
4. Slow rate obstacle avoidance (현준)

Reference

1. Geo-fence (현준)

Schedule

9/14 13:00 (금) -> Literature review

9/17 13:00 (월) -> PPT feedback