

## Assignment 6: Path Planning – RRT & RRT\* (เก็บ 15%)

จงดูตัวอย่าง code Matlab ในไฟล์ main\_rtt\_no\_obstacle.m ที่ให้และดำเนินการดังต่อไปนี้

1. ปรับโปรแกรม RRT ให้สามารถรองรับการวางแผนเส้นทางที่หลบเลี่ยงสิ่งกีดขวางแบบ static
2. เขียนโปรแกรม RRT\* เพื่อการวางแผนเส้นทางที่สามารถรองรับการหลบเลี่ยงสิ่งกีดขวางแบบ static ส่งผลการรันโปรแกรม (capture หน้าจอ + video) ทั้งกรณีไม่มีและมีสิ่งกีดขวาง รวมทั้งไฟล์โปรแกรมทั้งหมด

หมายเหตุ นักศึกษาอาจเขียนโปรแกรมเองขึ้นมาทั้งหมด