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

1. ปรับโปรแกรม RRT ให้สามารถรองรับการวางแผนเส้นทางที่หลบเลี่ยงสิ่งกีดขวางแบบ static

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