

Analisis Robotika Week 6

Nur Ihsan Ibrahim Abdul Fattah

TK-45-G09

1103210191

Grafik PRM

Pada simulasi kali ini menunjukkan hasil algoritma Probabilistic Roadmap (PRM) dalam menemukan jalur terpendek dari titik awal (Start) ke titik tujuan (Goal) dalam ruang dua dimensi. Titik biru pada gambar merepresentasikan simpul-simpul acak yang terhubung dengan garis merah, menunjukkan kemungkinan jalur yang dapat diambil. Jalur terpendek yang ditemukan oleh algoritma ditunjukkan dengan garis kuning yang menghubungkan simpul awal (titik hijau) dan tujuan (titik merah). Berdasarkan output, jalur terpendek ini melalui simpul dengan indeks [0, 50, 36, 46, 9, 1], dengan 0 sebagai titik awal dan 1 sebagai tujuan. Hal ini menegaskan efektivitas algoritma PRM dalam mengoptimalkan jalur di antara simpul-simpul acak yang dihasilkan.