

map	algorithm	DynamicCar	Hovercraft	Quadrotor	Blimp
open area	P-PRM	NaN	NaN	–	–
	KPIECE	NaN	NaN	–	–
	RRT	NaN	NaN	–	–
	BEAST	NaN	NaN	–	–
single wall	P-PRM	NaN	NaN	–	–
	KPIECE	NaN	NaN	–	–
	RRT	NaN	NaN	–	–
	BEAST	NaN	NaN	–	–
3 ladder	P-PRM	NaN	NaN	–	–
	KPIECE	NaN	NaN	–	–
	RRT	NaN	NaN	–	–
	BEAST	NaN	NaN	–	–
forest	P-PRM	1.000	0.819 (2d)	NaN	NaN
	KPIECE	0.192	0.225 (2d)	NaN	NaN
	RRT	0.524	0.080 (2d)	NaN	NaN
	BEAST	1.000	0.904 (2d)	NaN	NaN
fifthelement	P-PRM	–	–	NaN	NaN
	KPIECE	–	–	NaN	NaN
	RRT	–	–	NaN	NaN
	BEAST	–	–	NaN	NaN